Cuaderno de ejercicios de Tecnología y Digitalización 3º de ESO - LOMLOE



Resolución de problemas tecnológicos



Representación de objetos





Mecanismos





Ofimática y Digitalización



Digital Role

Robótica



Edición, 2022

Autor: Jorge Jurado Agraz Edita: Educàlia Editorial, S.L. Imprime: Gráficas 82, S. L. ISBN: 978-84-942757-6-0 Depòsit Legal: V-1745-2014

Printed in Spain/Impreso en España.

Todos los derechos reservados. No está permitida la reimpresión de ninguna parte de este libro, ni de imágenes ni de texto, ni tampoco su reproducción, ni utilización, en cualquier forma o por cualquier medio, bien sea electrónico, mecánico o de otro modo, tanto conocida como los que puedan inventarse, incluyendo el fotocopiado o grabación, ni está permitido almacenarlo en un sistema de información y recuperación, sin el permiso anticipado y por escrito del editor.

Alguna de las imágenes que incluye este libro son reproducciones que se han realizado acogiéndose al derecho de cita que aparece en el artículo 32 de la Ley 22/18987, del 11 de noviembre, de la Propiedad intelectual. Educâlia Editorial agradece a todas las instituciones, tanto públicas como privadas, citadas en estas páginas, su colaboración y pide disculpas por la posible omisión involuntaria de algunas de ellas.

Educàlia Editorial, S.L.

Avda. Jacarandas nº 2 - loft 326-327 - 46100 Burjassot - València

Tel: 96 327 35 17

E-Mail: educaliaeditorial@e-ducalia.com

Unidad 1 – (4.0) Herramientas y máquinas de taller	Crit.Eva
Herramientas del taller de Tecnología	3.1
Máquinas del taller de Tecnología	3.1
Normas de seguridad e higiene del aula-taller	3.4
Riesgos derivados del manejo de herramientas, máquinas y materiales	3.4
Elementos y medidas de protección en el taller	3.4
Criterios de reducción de riesgos en el taller	3.4
Criterios de actuación y primeros auxilios en caso de accidente	3.2
Manejo de máquinas y herramientas para trabajar la madera, metales	3.2
Manejo de máquinas y herramientas para trabajar los plásticos	3.2
Mantenimiento de las máquinas y herramientas	3.3
	Crit.Eva
Estrategias de búsqueda y filtrado de información	1.1
Introducción a la Inteligencia Artificial	1.2
Estrategias, técnicas y marcos de resolución de problemas y sus fases	1.2
Procesos de diseño de prototipos	1.2
Estrategias de planificación de la construcción de un prototipo	1.3
Recursos materiales y organizativos con criterios de economía, seguridad y sostenibilidad	1.3
Herramientas y técnicas para la construcción de prototipos	1.4
Introducción a la fabricación digital	1.4
Métodos de evaluación de prototipos construidos	1.4
	Crit.Eva
Croquis y bocetos como elementos de información de objetos cotidianos e industriales	3.2
Normalización y simbología en dibujo técnico: criterios de normalización, escalas y acotación	3.4
Dibujo asistido por ordenador en 2D y 3D para representar esquemas, circuitos y objetos	3.3
Unidad 4 – (5.0) Materiales, productos y soluciones tecnológicas	Crit.Eva
Estrategias para el análisis morfológico, funcional y propuestas de mejora de productos y sistemas tecnológicos	1.1
Materiales: la madera, los materiales de construcción, metales y plásticos	1.2
Obtención y clasificación de plásticos	1.3
Relación entre las propiedades y la estructura interna de los plásticos	1.3
Técnicas de manipulación y mecanizado de plásticos	1.4
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos	Crit.Eva
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo	Crit.Eva
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples	Crit.Eva 1.2
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo	1.2 1.2
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión	1.2 1.2 1.1 1.1
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes	1.2 1.2 1.1
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos	1.2 1.2 1.1 1.1 1.2 1.4 1.3
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica	1.2 1.2 1.1 1.1 1.2 1.4
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida	1.2 1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos	1.2 1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua	1.2 1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.2
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua	1.2 1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.2 1.2
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Asociaciones básicas de generadores y receptores eléctricos en corriente continua	1.2 1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.2 1.2 1.3
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Asociaciones básicas de generadores y receptores eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos	1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.2 1.3 1.3 1.3 1.4
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Asociaciones básicas de generadores y receptores eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos Electrónica analógica: componentes básicos y simbología	Crit.Eva 1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.2 1.3 1.3 1.3 1.3 1.4 1.2
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Asociaciones básicas de generadores y receptores eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos Electrónica analógica: componentes básicos y simbología Análisis y montaje de circuitos electrónicos elementales	1.2 1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.2 1.3 1.3 1.4 1.2
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Asociaciones básicas de generadores y receptores eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos Electrónica analógica: componentes básicos y simbología Análisis y montaje de circuitos electrónicos elementales Simuladores para analizar el comportamiento de los circuitos electrónicos	1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.2 1.3 1.3 1.4 1.2 1.4 1.3
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Asociaciones básicas de generadores y receptores eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos Electrónica analógica: componentes básicos y simbología Análisis y montaje de circuitos electrónicos elementales Simuladores para analizar el comportamiento de los circuitos electrónicos Unidad 7 – (6.0) Creación, expresión y comunicación	1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.3 1.3 1.4 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Asociaciones básicas de generadores y receptores eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos Electrónica analógica: componentes básicos y simbología Análisis y montaje de circuitos electrónicos elementales Simuladores para analizar el comportamiento de los circuitos electrónicos Unidad 7 – (6.0) Creación, expresión y comunicación Comunicación técnica	1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.3 1.3 1.4 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 5.1
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Asociaciones básicas de generadores y receptores eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos en corriente continua Electrónica analógica: componentes básicos y simbología Análisis y montaje de circuitos electrónicos elementales Simuladores para analizar el comportamiento de los circuitos electrónicos Unidad 7 – (6.0) Creación, expresión y comunicación Comunicación técnica: formatos, vocabulario apropiado	1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.2 1.2 1.2 1.2 1.3 1.3 1.4 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.5 1.4
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Asociaciones básicas de generadores y receptores eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos Electrónica analógica: componentes básicos y simbología Análisis y montaje de circuitos electrónicos elementales Simuladores para analizar el comportamiento de los circuitos electrónicos Unidad 7 – (6.0) Creación, expresión y comunicación Comunicación técnica Documentación técnica: formatos, vocabulario apropiado Herramientas digitales para la elaboración, publicación y difusión de documentación técnica sobre proyectos desarrollados	1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.3 1.4 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 5.1 5.1
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Asociaciones básicas de generadores y receptores eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos Electrónica analógica: componentes básicos y simbología Análisis y montaje de circuitos electrónicos elementales Simuladores para analizar el comportamiento de los circuitos electrónicos Unidad 7 – (6.0) Creación, expresión y comunicación Comunicación técnica Documentación técnica: formatos, vocabulario apropiado Herramientas digitales para la elaboración, publicación y difusión de documentación técnica sobre proyectos desarrollados Propiedades textuales en situaciones comunicativas relativas a la tecnología y la digitalización: adecuación, coherencia y cohesión	1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.3 1.3 1.4 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 5.1 5.1 5.1
Reacciones y tipos de apoyo Calculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 - (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos Electrónica analógica: componentes básicos y simbología Análisis y montaje de circuitos electrónicos elementales Simuladores para analizar el comportamiento de los circuitos electrónicos Unidad 7 - (6.0) Creación, expresión y comunicación Comunicación técnica: formatos, vocabulario apropiado Herramientas digitales para la elaboración, publicación y difusión de documentación técnica sobre proyectos desarrollados Propiedades textuales en situaciones comunicativas relativas a la tecnología y la digitalización: adecuación, coherencia y cohesión Técnicas para la exposición pública de proyectos desarrollados	Crit.Eva 1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.2 1.3 1.3 1.4 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 5.1 5.1 5.1 5.3
Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 - (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Asociaciones básicas de generadores y receptores eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos Electrónica analógica: componentes básicos y simbología Análisis y montaje de circuitos electrónicos elementales Simuladores para analizar el comportamiento de los circuitos electrónicos Unidad 7 - (6.0) Creación, expresión y comunicación Comunicación técnica: formatos, vocabulario apropiado Herramientas digitales para la elaboración, publicación y difusión de documentación técnica sobre proyectos desarrollados Propiedades textuales en situaciones comunicativas relativas a la tecnología y la digitalización: adecuación, coherencia y cohesión Técnicas para la exposición pública de proyectos desarrollados Respeto en el uso del lenguaje: uso de lenguaje inclusivo y no discriminatorio	Crit.Eva 1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.2 1.3 1.3 1.4 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 5.1 5.1 5.1 5.3 5.3
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Calculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Asociaciones básicas de generadores y receptores eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos Electrónica analógica: componentes básicos y simbología Análisis y montaje de circuitos electrónicos elementales Simuladores para analizar el comportamiento de los circuitos electrónicos Unidad 7 – (6.0) Creación, expresión y comunicación Comunicación técnica Documentación técnica: formatos, vocabulario apropiado Herramientas digitales para la elaboración, publicación y difusión de documentación técnica sobre proyectos desarrollados Propiedades textuales en situaciones comunicativas relativas a la tecnología y la digitalización: adecuación, coherencia y cohesión Técnicas para la exposición pública de proyectos desarrollados Respeto en el uso del lenguaje: uso de lenguaje inclusivo y no discriminatorio Colaboración digital	Crit.Eva 1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.2 1.3 1.3 1.4 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 5.1 5.1 5.1 5.3 5.3
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Calculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Asociaciones básicas de generadores y receptores eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos Electrónica analógica: componentes básicos y simbología Análisis y montaje de circuitos electrónicos elementales Simuladores para analizar el comportamiento de los circuitos electrónicos Unidad 7 – (6.0) Creación, expresión y comunicación Comunicación técnica Documentación técnica: formatos, vocabulario apropiado Herramientas digitales para la elaboración, publicación y difusión de documentación técnica sobre proyectos desarrollados Propiedades textuales en situaciones comunicativas relativas a la tecnología y la digitalización: adecuación, coherencia y cohesión Técnicas para la exposición pública de proyectos desarrollados Respeto en el uso del lenguaje: uso de lenguaje inclusivo y no discriminatorio Colaboración digital Pautas de conducta apropiadas del entorno virtual	Crit.Eva 1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.2 1.3 1.3 1.4 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 5.1 5.1 5.1 5.1 5.3 5.3 5.3 5.2
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Asociaciones básicas de generadores y receptores eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos Electrónica analógica: componentes básicos y simbología Análisis y montaje de circuitos electrónicos elementales Simuladores para analizar el comportamiento de los circuitos electrónicos Unidad 7 – (6.0) Creación, expresión y comunicación Comunicación técnica Documentación técnica: formatos, vocabulario apropiado Herramientas digitales para la elaboración, publicación y difusión de documentación técnica sobre proyectos desarrollados Propiedades textuales en situaciones comunicativas relativas a la tecnología y la digitalización: adecuación, coherencia y cohesión Técnicas para la exposición pública de proyectos desarrollados Respeto en el uso del lenguaje: uso de lenguaje inclusivo y no discriminatorio Colaboración digital Pautas de conducta apropiadas del entorno virtual Participación ciudadana en línea	Crit.Eva 1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.3 1.3 1.4 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 5.1 5.1 5.1 5.1 5.3 5.3 5.3 5.2 5.2
Reacciones y tipos de apoyo Calculo de esfuerzos en piezas simples Maquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Mediunas eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos electricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos electricos Electrónica analógica: componentes básicos y simbología Análisis y montaje de circuitos electrónicos elementales Simuladores para analizar el comportamiento de los circuitos electrónicos Unidad 7 - (6.0) Creación, expresión y comunicación Comunicación técnica Documentación técnica: formatos, vocabulario apropiado Herramientas digitales para la elaboración, publicación y difusión de documentación técnica sobre proyectos desarrollados Propiedades textuales en situaciones comunicativas relativas a la tecnología y la digitalización: adecuación, coherencia y cohesión Técnicas para la exposición publica de proyectos desarrollados Respeto en el uso del lenguaje: uso de lenguaje inclusivo y no discriminatorio Colaboración digital Pautas de conducta apropiadas del entorno virtual Participación ciudadana en línea Propiedad intelectual y licencias. Tipos de derechos, duración, límites a los derechos de autoría y licencias de distribución y explotación	Crit.Eva 1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.3 1.3 1.4 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 5.1 5.1 5.1 5.1 5.3 5.3 5.3 5.2 5.2 5.2
Unidad 5 – (5.20) Estructuras y esfuerzos mecánicos Reacciones y tipos de apoyo Cálculo de esfuerzos en piezas simples Máquinas simples y mecanismos Relación de transmisión Mecanismos de retención, acoplamiento y lubricación de ejes Programas de simulación de mecanismos Unidad 6 – (5.40) Electricidad y electrónica Magnitudes eléctricas: definición y elementos de medida Circuitos eléctricos: interpretación, diseño y aplicación en proyectos Ley de Ohm: análisis de circuitos eléctricos de corriente continua Simbología y diseño de circuitos eléctricos de corriente continua Asociaciones básicas de generadores y receptores eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos en corriente continua Programas informáticos de simulación de circuitos eléctricos Electrónica analógica: componentes básicos y simbología Análisis y montaje de circuitos electrónicos elementales Simuladores para analizar el comportamiento de los circuitos electrónicos Unidad 7 – (6.0) Creación, expresión y comunicación Comunicación técnica Documentación técnica: formatos, vocabulario apropiado Herramientas digitales para la elaboración, publicación y difusión de documentación técnica sobre proyectos desarrollados Propiedades textuales en situaciones comunicativas relativas a la tecnología y la digitalización: adecuación, coherencia y cohesión Técnicas para la exposición pública de proyectos desarrollados Respeto en el uso del lenguaje: uso de lenguaje inclusivo y no discriminatorio Colaboración digital Pautas de conducta apropiadas del entorno virtual Participación ciudadana en línea	Crit.Eva 1.2 1.1 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 1.2 1.3 1.3 1.4 1.2 1.4 1.3 Crit.Eva 5.1 5.1 5.1 5.1 5.3 5.3 5.3 5.2 5.2

terramientas de creación y edición digital en línea. Instalación, configuración y uso responsable 5.4 lso de estilos, tablas e índices en documentos de texto 5.4 formulas y funciones sencillas en hojas de cálculo. Creación de gráficos 5.5 roducción y edición sencilla de audio y vídeo 5.5 roducción y edición sencilla de audio y vídeo 6.5 Unidad 8 - (7.20) La energía: tipos, producción, transporte y consumo 7.4 texto dución de las distintas formas de energía 7.2 de nergía: tipos, producción, transporte y consumo 7.4 texto dución de las distintas formas de energía 7.4 texto sobre el medio ambiente 7.4 texto sobre el medio ambiente 8.4 texto sobre el medio ambiente 8.4 texto sobre el medio ambiente 9.4 texto sobre
formulas y funciones sencillas en hojas de cálculo. Creación de gráficos 5.4 Pero formatos de documentación técnica: infografías, lineas de tiempo, animaciones, cómics, libros electrónicos, mapas mentales 5.5 **Croducción y edición sencilla de audio y video **Crit.Ev **Torducción de las distintas formas de energía **macto sobre el medio ambiente **Torducción sobre el medio ambiente **Torducción de las distintas formas de energía **macto sobre el medio ambiente **Torducción de las distintas formas de energía **Mactor de la energía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural **Energías alternativas **Unidad 9 - (2.0) Digitalización del entorno personal de aprendizaje **Grit.Ev **Estemas operativos comunes: instalación, configuración, actualización y desinstalación de aplicaciones **2.1 **Estedes de ordenadores cableadas e inalámbricas **Ledes de ordenadores cableadas e inalámbricas **Redes de ordenadores cableadas e inalámbricas **Seguridad resolvación de problemas informáticos sencillos en el entorno personal **Tortección de dispositivos y datos personales. Técnicas de tratamiento, organización y almacenamiento seguro de la formación. Copias de seguridad **Seguridad Medidas de protección de datos y de información. Antivirus **2.4 **Jentidad digital y bienestar digital **2.5 **Tortección de dispositivos y desinstalación de problemas informáticos sencillos para dispositivos y datos personales. Técnicas de tratamiento, organización y almacenamiento seguro de la formación. Copias de seguridad **2.5 **Seguridad Medidas de protección de datos y de información. Antivirus **2.4 **Jentidad digital y bienestar digital **2.5 **Seguridad Medidas de protección de datos y de información. Antivirus **2.6 **Comunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje **Unidad 10 - (3.0) Pensamiento computacional, programación, control y robótica **Seguridad Medidas de protección, algoritmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo **Seguridad Medidas de protección, algoritmi
Accidence formatos de documentación técnica: infografías, líneas de tiempo, animaciones, cómics, libros electrónicos, mapas mentales producción y edición sencilla de audio y vídeo Crit. Expreducción y edición sencilla de audio y vídeo Crit. Expreducción de las distintas formas de energía 4.20 macto sobre el medio ambiente 4.1 mansporte de la energía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural 4.1 decnicas de ahorro energía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural 4.3 mergias alternativas 4.3 mergias 4.
Producción y edición sencilla de audio y vídeo Unidad 8 - (7.20) La energía: tipos, producción, transporte y consumo Crit. Evertoducción de las distintas formas de energía Impacto sobre el medio ambiente el modelado Impacto sobre el medio ambiente el mod
Unidad 8 – (7.20) La energía: tipos, producción, transporte y consumo Crit. Extraducción de las distintas formas de energía 4.2 Apracto sobre el medio ambiente A.1 ransporte de la energía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural decnicas de ahorro energético 4.3 Inergías alternativas 4.3 Unidad 9 – (2.0) Digitalización del entorno personal de aprendizaje Grit. Existemas operativos comunes: instalación, configuración, actualización y desinstalación de aplicaciones 2.1 detedes de ordenadores cableadas e inalámbricas 2.2 dentificación y resolución de problemas informáticos sencillos en el entorno personal dedidas de grotección de dispositivos y datos personales. Técnicas de tratamiento, organización y almacenamiento seguro de la formación. Copias de seguridad deguridad. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus 2.4 dentidad digital y bienestar digital 2.5 racticas seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.5 comunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje 2.6 Unidad 10 – (3.0) Pensamiento computacional, programación, control y robótica Crit. Exercicación, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo del programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 3. despuridades virtuales, condiciones y operadores 3. despuridades virtuales de aprodizaje 3. despuridado de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 3. despuridados de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 3. despuridados de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 3. despuridados de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 3. despuridados de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 3. despuridados de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 3. despuridados de desistemas automáticos funcionamiento, tipos y componentes de control dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas despuridados de sistemas automáticos de programación de tarje
Producción de las distintas formas de energía Impacto sobre el medio ambiente Iransporte de la energía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la energía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la energía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la energía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la energía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la energía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la energía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la energía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la energía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la energía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la nergía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la lenergía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la lenergía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la lenergía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la lenergía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la lenergía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la lenergía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la lenergía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la lenergía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la lenergía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural Iransporte de la lenergía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural y diagramas de flujo Iransporte de la lenergía eléctrica, la lenergía electrica electrica electrica de problemas mediante el modelado Iransporte de la lenergía electrica, la lenergía electrica
ransporte de la energía eléctrica, carbón, petróleo, gas natural 4.1 écnicas de ahorro energético 4.3 Unidad 9 – (2.0) Digitalización del entorno personal de aprendizaje Crit.Ev distemas operativos comunes: instalación, configuración, actualización y desinstalación de aplicaciones 2.1 tedes de ordenadores cableadas e inalámbricas 2.2 dentificación y resolución de problemas informáticos sencillos en el entorno personal 2.2 dentificación y resolución de problemas informáticos sencillos en el entorno personal 2.2 dentidad digital y bienestar digital 2.3 dedutidad digital y bienestar digital 2.4 drácticas seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.5 dencias de software. El software libre y el software propietario 2.6 comunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje 2.6 Unidad 10 – (3.0) Pensamiento computacional, programación, control y robótica Crit.Ev depersentación de problemas mediante el modelado 3. despersantación, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo 6.2 distructuras de control del flujo del programa. Bucies 6.3 draiables, constantes, condiciones y operadores 1.2 dentidad e robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 6.4 dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 6.4 dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 6.4 dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 6.4 dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 6.4 dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 6.4 dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 6.4 dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 6.4 dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 6.4 dontaje de robots: tipos, grados de latrjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados 6.4 dortogramas de simulación de programación de tarjetas controladoras
recinicas de ahorro energético Inergias alternativas Unidad 9 - (2.0) Digitalización del entorno personal de aprendizaje Crit. Evistemas operativos comunes: instalación, configuración, actualización y desinstalación de aplicaciones 2.1 dedes de ordenadores cableadas e inalámbricas definificación y resolución de problemas informáticos sencillos en el entorno personal 2.2 dentificación y resolución de problemas informáticos sencillos en el entorno personal 2.2 dentidad. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus 2.3 deguridad. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus 2.4 dentidad digital y bienestar digital 2.5 deracticas seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.5 demunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje 2.6 demunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje 2.6 despersentación de problemas mediante el modelado 2.7 despersentación de problemas mediante el modelado 2.8 despersentación, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo 3. despersentación de programa. Bucles 2. despersentación de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 3. despersentación de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 3. despersentación de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 3. despersentación de sistemas automáticos uncionamiento, tipos y componentes de control 3. de de de des sistemas automáticos de libertad y caractericas tecnicas 3. de de de de des sistemas automáticos de libertad y caractericas tecnicas 3. de de de de de des des des des des des
recinicas de ahorro energético Inergias alternativas Unidad 9 - (2.0) Digitalización del entorno personal de aprendizaje Crit. Evistemas operativos comunes: instalación, configuración, actualización y desinstalación de aplicaciones 2.1 dedes de ordenadores cableadas e inalámbricas definificación y resolución de problemas informáticos sencillos en el entorno personal 2.2 dentificación y resolución de problemas informáticos sencillos en el entorno personal 2.2 dentidad. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus 2.3 deguridad. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus 2.4 dentidad digital y bienestar digital 2.5 deracticas seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.5 demunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje 2.6 demunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje 2.6 despersentación de problemas mediante el modelado 2.7 despersentación de problemas mediante el modelado 2.8 despersentación, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo 3. despersentación de programa. Bucles 2. despersentación de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 3. despersentación de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 3. despersentación de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 3. despersentación de sistemas automáticos uncionamiento, tipos y componentes de control 3. de de de des sistemas automáticos de libertad y caractericas tecnicas 3. de de de de des sistemas automáticos de libertad y caractericas tecnicas 3. de de de de de des des des des des des
Unidad 9 – (2.0) Digitalización del entorno personal de aprendizaje Crit. Existemas operativos comunes: instalación, configuración, actualización y desinstalación de aplicaciones 2.1 dedes de ordenadores cableadas e inalámbricas 2.2 dentificación y resolución de problemas informáticos sencillos en el entorno personal 2.2 dentificación y dedispositivos y datos personales. Técnicas de tratamiento, organización y almacenamiento seguro de la información. Copias de seguridad 2.3 deguridad. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus 2.4 dentidad digital y bienestar digital 2.5 derácticas seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.5 decencias de software. El software libre y el software propietario 2.6 comunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje 2.6 Unidad 10 – (3.0) Pensamiento computacional, programación, control y robótica Crit. Exerpesentación de problemas mediante el modelado 3. despresentación, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo 3. destructuras de control del flujo del programa. Bucles 4. daboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 4. daboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 4. dalboración de programas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dortagramación y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación
Unidad 9 – (2.0) Digitalización del entorno personal de aprendizaje Crit. Existemas operativos comunes: instalación, configuración, actualización y desinstalación de aplicaciones 2.1 dedes de ordenadores cableadas e inalámbricas 2.2 dentificación y resolución de problemas informáticos sencillos en el entorno personal 2.2 dentificación y dedispositivos y datos personales. Técnicas de tratamiento, organización y almacenamiento seguro de la información. Copias de seguridad 2.3 deguridad. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus 2.4 dentidad digital y bienestar digital 2.5 derácticas seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.5 decencias de software. El software libre y el software propietario 2.6 comunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje 2.6 Unidad 10 – (3.0) Pensamiento computacional, programación, control y robótica Crit. Exerpesentación de problemas mediante el modelado 3. despresentación, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo 3. destructuras de control del flujo del programa. Bucles 4. daboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 4. daboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 4. dalboración de programas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. dortagramación y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación
detector de problemas informáticos sencillos en el entorno personal 2.2 dentificación y resolución de problemas informáticos sencillos en el entorno personal 2.2 dentificación y resolución de problemas informáticos sencillos en el entorno personal 2.2 dentificación y resolución de problemas informáticos sencillos en el entorno personal 2.2 dentificación y datos personales. Técnicas de tratamiento, organización y almacenamiento seguro de la información. Copias de seguridad 2.3 deguridad. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus 2.4 dentidad digital y bienestar digital 2.5 describada digital y bienestar digital 2.5 dentidad digital y bienestar digital 2.6 dentidad seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.5 dentidad seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.6 dentidad seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.6 dentidad seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.6 dentidad 10 - (3.0) Pensamiento computacional, programación, control y robótica 2.6 dentidad 10 - (3.0) Pensamiento computacional, programación, control y robótica 2.6 despresentación de problemas mediante el modelado 3. despresentación de problemas mediante el modelado 4. despresentación, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo 3. despresentación de flujo del programa. Bucles 4. despresentación de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 4. delaboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 4. delaboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 4. delaboración de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 4. delaboración y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados 4. derogramas de simulación de programación de tarjetas controladoras 4. derogramas de simulación de programación de tarjetas controladoras 4. derogramas de simulación de programación de tarjetas controladoras
Redes de ordenadores cableadas e inalámbricas dentificación y resolución de problemas informáticos sencillos en el entorno personal 2.2 Protección de dispositivos y datos personales. Técnicas de tratamiento, organización y almacenamiento seguro de la información. Copias de seguridad 2.3 Reguridad. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus 2.4 Rentidad digital y bienestar digital 2.5 Prácticas seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.6 Representación de software. El software libre y el software propietario 2.6 Comunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje 2.6 Representación de problemas mediante el modelado Representación, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo Structuras de control del flujo del programa. Bucles Pariables, constantes, condiciones y operadores Relaboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles Análisis de sistemas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control Rontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Representación de programas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control Rontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Representación de programas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control Rontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Regramación y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados Regramas de simulación de programación de tarjetas controladoras Regramas de simulación de programación de tarjetas controladoras Regramas de simulación de programación de tarjetas controladoras Regramación y aplicación de programación de tarjetas controladoras
dentificación y resolución de problemas informáticos sencillos en el entorno personal rotección de dispositivos y datos personales. Técnicas de tratamiento, organización y almacenamiento seguro de la información. Copias de seguridad geguridad. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus 2.4 dentidad digital y bienestar digital 2.5 rrácticas seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.5 rrácticas seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.6 comunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje 2.6 Unidad 10 – (3.0) Pensamiento computacional, programación, control y robótica Representación de problemas mediante el modelado destructuras de control del flujo del programa. Bucles fariables, constantes, condiciones y operadores Caraibles, constantes, condiciones y operadores Calaboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles dentidades de sistemas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control dontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 6.4 control de sistemas automatizados y robotizados forgramación y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados 6.4 derogramas de simulación de programación de tarjetas controladoras 6.4 derogramas de simulación de programación de tarjetas controladoras 6.4 derogramas de simulación de programación de tarjetas controladoras
Protección de dispositivos y datos personales. Técnicas de tratamiento, organización y almacenamiento seguro de la aformación. Copias de seguridad 2.3 deguridad. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus 2.4 dentidad digital y bienestar digital 2.5 dentidad digital y bienestar digital 2.5 dentidad digital y bienestar digital 2.5 dentidad seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.5 decencias de software. El software libre y el software propietario 2.6 demunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje 2.6 depresentación de problemas mediante el modelado 6.1 destracción, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo 6.2 destructuras de control del flujo del programa. Bucles 6.3 destructuras de control del flujo del programa. Bucles 6.3 destructuras de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 6.4 desistemas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control 6.4 dentigias de sistemas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control 6.4 dentigias de sistemas automáticados y robotizados 6.4 dentrol de sistemas automátizados y robotizados 6.4 dentrol de sistemas automátizados y robotizados 6.4 dentrol de sistemas automáticados y robotizados 6.4 dentrol de sistemas automáticados y robotizados 6.4 dentrol de sistemas automáticados de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados 6.4 dentroladoras de simulación de programación de tarjetas controladoras 6.4 dentroladoras 6.4 dentroladora
Información. Copias de seguridad Información. Copias de seguridad Información. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus Información. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus Información. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus Información. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus Información. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus Información. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus Información de software. El software digital Información de software. El software digital Información de software. El software digital Información de protección de protección se protección de aprendizaje Información de problemas mediante el modelado Información, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo Información de programas mediante el modelado Información de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles Información de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles Información de programas informáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control Información de sistemas automatizados y robotizados Información y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados Información de programación de tarjetas controladoras
deguridad. Medidas de protección de datos y de información. Antivirus2.4dentidad digital y bienestar digital2.5Prácticas seguras y riesgos. Ciberconvivencia2.5icencias de software. El software libre y el software propietario2.6Comunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje2.6Unidad 10 – (3.0) Pensamiento computacional, programación, control y robóticaCrit. ExRepresentación de problemas mediante el modelado6.1Jubstracción, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo6.2Estructuras de control del flujo del programa. Bucles6.3Variables, constantes, condiciones y operadores6.3Elaboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles6.4Análisis de sistemas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control6.4Montaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas6.4Control de sistemas automátizados y robotizados6.4Programación y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados6.4Programas de simulación de programación de tarjetas controladoras6.4
dentidad digital y bienestar digital 2.5 Prácticas seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.5 Prácticas seguras y riesgos. Ciberconvivencia 2.6 Prácticas de software. El software libre y el software propietario 2.6 Prácticas de software. El software libre y el software propietario 2.6 Prácticas de control y robótica 2.6 Prácticas de problemas mediante el modelado 2.6 Prácticas de control del flujo del programa. Bucles 2.7 Prácticas de control del flujo del programa. Bucles 2.6 Prácticas de control del flujo del programa. Bucles 2.7 Prácticas de control del flujo del programa. Bucles 2.6 Prácticas de control del flujo del programa Bucles 2.7 Prácticas de control del flujo del programa. Bucles 2.6 Prácticas de control del flujo del programa Bucles 2.7 Prácticas de control del flujo del programa Bucles 2.7 Prácticas de control del flujo del programas dispositivos móviles 2.7 Prácticas de control del flujo del programas dispositivos móviles 2.6 Prácticas de control del flujo del programa dispositivos móviles 2.7 Prácticas de control del flujo del programa dispositivos móviles 2.7 Prácticas de control del flujo del prógrama dispositivos móviles 2.7 Prácticas de control del flujo del prógrama dispositivos móviles 2.7 Prácticas de control del flujo del prógramación de tarjetas controladoras 2. Prácticas de control del flujo del prógramación de tarjetas controladoras 2. Prácticas de control del flujo del prógramación de tarjetas controladoras 2. Prácticas de control del flujo del prógramación de tarjetas controladoras 3. Prácticas de control del flujo del prógramación de tarjetas controladoras 3. Prácticas de control y riestorio y riest
Prácticas seguras y riesgos. Ciberconvivencia icencias de software. El software libre y el software propietario Comunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje 2.6 Unidad 10 – (3.0) Pensamiento computacional, programación, control y robótica Cepresentación de problemas mediante el modelado depresentación, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo istructuras de control del flujo del programa. Bucles fariables, constantes, condiciones y operadores falaboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles falaboración de programas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control fontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas fontrol de sistemas automatizados y robotizados forogramación y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados forogramas de simulación de programación de tarjetas controladoras forogramas de simulación de programación de tarjetas controladoras
icencias de software. El software libre y el software propietario Comunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje 2.6 Unidad 10 – (3.0) Pensamiento computacional, programación, control y robótica Crit. Expresentación de problemas mediante el modelado destracción, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo istructuras de control del flujo del programa. Bucles d'ariables, constantes, condiciones y operadores d'alaboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles d'análisis de sistemas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control d'ontaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas control de sistemas automátizados y robotizados d'orogramación y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados d'orogramas de simulación de programación de tarjetas controladoras 6.4
Comunidades virtuales y entornos virtuales de aprendizaje Unidad 10 – (3.0) Pensamiento computacional, programación, control y robótica Representación de problemas mediante el modelado clubstracción, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo fistructuras de control del flujo del programa. Bucles claboración de programas informáticos y operadores claboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles chaílisis de sistemas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control control de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas control de sistemas automátizados y robotizados control de sistemas automáticos: funcionadoras en la experimentación con prototipos diseñados control de programación de tarjetas controladoras controladoras controladoras de simulación de programación de tarjetas controladoras
Unidad 10 – (3.0) Pensamiento computacional, programación, control y robótica Representación de problemas mediante el modelado 6.1 Abstracción, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo 6.2 Istructuras de control del flujo del programa. Bucles 6.3 Variables, constantes, condiciones y operadores 6.3 Calaboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 6.4 Canálisis de sistemas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control 6.4 Control de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 6.4 Control de sistemas automátizados y robotizados 6.4 Control de sistemas automáticos de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados 6.4 Crogramas de simulación de programación de tarjetas controladoras 6.4
Representación de problemas mediante el modelado Abstracción, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo Estructuras de control del flujo del programa. Bucles Fraiables, constantes, condiciones y operadores Elaboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles Elaboración de programas informáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Entropy de robots: tipos, grados de libertad y ca
Abstracción, secuenciación, algorítmica y su representación con lenguaje natural y diagramas de flujo 6.2 Estructuras de control del flujo del programa. Bucles 6.3 Variables, constantes, condiciones y operadores 6.3 Elaboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 6.4 Inálisis de sistemas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control 6.5 Inólicia de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 6.6 Inólicia de sistemas automátizados y robotizados 6.7 Inogramación y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados 6.8 Inólicia de simulación de programación de tarjetas controladoras 6.9 Inólicia de sistemas automátizados y robotizados 6.9 Inólicia de sistemas automátizados y robotizados 6.9 Inólicia de sistemas automáticados y robotizados 6.9 Inólic
Estructuras de control del flujo del programa. Bucles 6.3 Pariables, constantes, condiciones y operadores 6.3 Elaboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles 6.4 Inálisis de sistemas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control 6.4 Inóntaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 6.4 Inontrol de sistemas automatizados y robotizados 6.4 Infogramación y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados 6.4 Infogramas de simulación de programación de tarjetas controladoras 6.4
d'ariables, constantes, condiciones y operadores6.3Claboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles6.4Análisis de sistemas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control6.4Montaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas6.4Control de sistemas automatizados y robotizados6.4Programación y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados6.4Programas de simulación de programación de tarjetas controladoras6.4
Claboración de programas informáticos sencillos para dispositivos móviles6.4Análisis de sistemas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control6.4Montaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas6.4Control de sistemas automatizados y robotizados6.4Programación y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados6.4Programas de simulación de programación de tarjetas controladoras6.4
Análisis de sistemas automáticos: funcionamiento, tipos y componentes de control Montaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas Control de sistemas automatizados y robotizados Crogramación y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados Crogramas de simulación de programación de tarjetas controladoras 6.4
Montaje de robots: tipos, grados de libertad y características técnicas 6.4 Control de sistemas automatizados y robotizados 6.4 Programación y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados 6.4 Programas de simulación de programación de tarjetas controladoras 6.4
Control de sistemas automatizados y robotizados Programación y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados Programas de simulación de programación de tarjetas controladoras 6.4
Programación y aplicación de tarjetas controladoras en la experimentación con prototipos diseñados 6.4 Programas de simulación de programación de tarjetas controladoras 6.4
Programas de simulación de programación de tarjetas controladoras 6.4
autoconfianza e iniciativa. El error, la reevaluación y la depuración como parte del proceso de aprendizaje 6.3
Unidad 11 – (7.0) Tecnología sostenible Crit.Ev
mplicaciones de la Tecnología en la sociedad y medio ambiente 4.1
provechamiento sostenible de materias primas y recursos naturales 4.2
lábitos que potencien el desarrollo sostenible 4.2
Contribución a la consecución de los Objetivos de Desarrollo Sostenible. Valoración crítica 4.4
El desarrollo del transporte, las comunicaciones, el tratamiento y la transmisión de la información 4.4
Consumo responsable de equipamiento informático 4.4
mpacto ambiental de la actividad tecnológica y la explotación de recursos 4.3
écnicas de tratamiento y reciclaje de residuos 4.3
selección de recursos materiales y organizativos con criterios de economía, seguridad y sostenibilidad para la resolución de
roblemas tecnológicos 4.3
Emprendimiento, resiliencia, perseverancia y creatividad para abordar problemas desde una perspectiva interdisciplinar 7.1
Desarrollo tecnológico: creatividad, innovación, investigación, obsolescencia 7.2
Breve historia del desarrollo tecnológico 7.1
ogros del desarrollo científico y técnico 7.2
mplicaciones de la tecnología en el desarrollo social 7.3

LOS CRITERIOS DE EVALUACIÓN

<u>Competencia específica 1</u> . Identificar y resolver problemas tecnológicos sencillos y cercanos aplicando el método de proyectos, propio de la ingeniería, ejecutando, si es necesario, sus fases características y utilizando los medios tecnológicos y	Peso
digitales más adecuados al contexto.	
1.1. Identificar problemas tecnológicos actuales, sencillos y cercanos, utilizando los saberes básicos fundamentales de esta área y el pensamiento crítico para afrontar y dar solución a la necesidad o problema detectado.	3%
1.2. Resolver problemas y desafíos tecnológicos cotidianos siguiendo las fases del método de proyectos para generar y/o utilizar productos que den solución a la necesidad o problema identificado.	9%
1.3. Utilizar los medios tecnológicos y digitales, herramientas y materiales disponibles en la resolución de los problemas o el abordaje de retos tecnológicos planteados en la vida cotidiana, gestionando autónomamente su uso de manera eficaz, innovadora y sostenible.	8%

14 February blokes and the constituted and the state of t	70/
1.4. Fabricar objetos, prototipos o modelos mediante la manipulación y conformación de materiales, seleccionando y	7%
empleando herramientas y máquinas adecuadas, aplicando los fundamentos de estructuras, mecanismos, electricidad y	
electrónica, y respetando las normas de seguridad y salud correspondientes.	
Competencia específica 2. Buscar, obtener, analizar y seleccionar información de forma fiable y segura para poder gestionar, el	Peso
tiempo, los conocimientos y los recursos disponibles a la hora de abordar retos tecnológicos siguiendo un plan de trabajo realista.	
2.1. Realizar búsquedas avanzadas en internet atendiendo a criterios de validez, calidad, actualidad y fiabilidad de las fuentes y	1%
considerando los riesgos asociados a las mismas, como punto de partida en cualquiera de las fases del proceso de resolución de	
problemas tecnológicos.	
2.2. Comparar y valorar la información científico-técnica obtenida de manera crítica, eligiendo la más adecuada según la tarea	2%
y su necesidad en cada ocasión.	2 /0
	40/
2.3. Utilizar la información científico-técnica seleccionada de manera segura, optimizando sus posibilidades para asegurar la	1%
eficacia en la superación de los retos tecnológicos planteados.	
2.4. Diseñar y ejecutar, con la información obtenida, un plan de trabajo individual o en grupo cooperativo coherente con las	2%
características de la tarea, adecuando el tiempo de trabajo y los conocimientos para actuar con la mayor eficacia y eficiencia posibles.	
2.5. Organizar la información de manera estructurada, aplicando técnicas de almacenamiento seguro.	2%
2.6. Adoptar medidas preventivas para la protección de los dispositivos, los datos y la salud personal.	2%
Competencia específica 3. Configurar, utilizar y mantener máquinas, herramientas, aplicaciones y sistemas digitales,	Peso Peso
haciendo una selección idónea y un uso seguro y adecuado de los mismos en función de la tarea.	
3.1. Elegir, en cada momento, las herramientas de trabajo más adecuadas, valorando sus características, su potencial y su	2%
adecuación a la tarea a realizar.	
3.2. Configurar las herramientas digitales y aplicaciones del entorno de aprendizaje ajustándolas a las propias necesidades.	4%
3.3. Utilizar y realizar un mantenimiento de los instrumentos tecnológicos y digitales accesibles de manera adecuada al propósito de	2%
	Z70
cada acción, identificando los riesgos implícitos en su utilización y respetando en todo momento sus normas de uso y conservación.	F0/
3.4. Respetar y valorar las normas de seguridad e higiene en el uso y manipulación de materiales, máquinas, herramientas,	5%
sistemas digitales.	
Competencia específica 4. Realizar un uso responsable y sostenible de los objetos, materiales, productos y soluciones tecnológicas	Peso
y digitales existentes en el entorno ordinario, analizando críticamente implicaciones y repercusiones ambientales, sociales y éticas.	
4.1. Analizar críticamente los objetos, productos y soluciones tecnológicas, atendiendo a sus características funcionales y	3%
considerando su naturaleza, estructura y aplicación, utilizando métodos inductivos, deductivos y lógicos propios del	070
razonamiento tecnológico.	10/
4.2. Emplear los elementos tecnológicos accesibles considerando las implicaciones derivadas de su uso, tanto actuales como	4%
a medio y largo plazo, y siendo lo más respetuoso posible con el medio y el entorno.	
4.3. Analizar crítica y éticamente los productos digitales utilizados para hacer frente a los desafíos tecnológicos susceptibles de	4%
mejorar la calidad de vida personal y colectiva tanto en el ámbito académico como en el personal.	
4.4. Evaluar y opinar críticamente sobre los procesos productivos asociados a la explotación y transformación de los diferentes	4%
recursos naturales usados en la producción de bienes tecnológicos cotidianos.	470
	_
Competencia específica 5. Crear, expresar, comprender y comunicar ideas, opiniones y propuestas utilizando correctamente los	Peso
lenguajes y los medios propios de la tecnología y la digitalización, tanto en el ámbito académico como en el personal y social.	
5.1. Crear y editar contenidos tecnológicos y digitales de manera colaborativa utilizando diferentes formatos, tanto	4%
presencialmente como en remoto, para facilitar la comunicación de ideas, opiniones y propuestas tecnológicas.	
5.2. Utilizar y respetar las licencias y derechos de autoría en la creación y comunicación de ideas	4%
5.3. Explicar y argumentar ideas, opiniones y puntos de vista sobre cuestiones tecnológicas en diferentes formatos, utilizando	3%
	370
de forma correcta y coherente la terminología y la simbología adecuadas.	
5.4. Usar eficazmente una o más lenguas para satisfacer las necesidades comunicativas en el ámbito tecnológico, utilizando un	4%
lenguaje técnico adecuado y expresiones no discriminatorias e inclusivas.	
5.5. Participar responsablemente en las comunicaciones interpersonales en el ámbito personal, académico o social con actitud	3%
cooperativa y respetuosa, tanto para intercambiar información vinculada con la tecnología y la digitalización, como para	
construir vínculos personales en torno a dicho campo de conocimiento.	
	Doco
<u>Competencia específica 6.</u> Analizar problemas sencillos y plantear su solución automatizando procesos con herramientas de	Peso
programación, sistemas de control o robótica y aplicando el pensamiento computacional.	
6.1. Analizar problemas sencillos mediante el uso de las estructuras de control más adecuadas.	1%
6.2. Planificar la solución de problemas de manera individual y cooperativa, utilizando algoritmos y estructuras de datos necesarias.	1%
6.3. Programar aplicaciones sencillas usando un entorno para el aprendizaje de programación basado en bloques en	4%
dispositivos móviles añadiendo módulos de inteligencia artificial.	.,,
	۷۵/
6.4. Automatizar procesos, máquinas y objetos, con conexión a internet, mediante el análisis, construcción y programación de	6%
robots o sistemas de control.	
Competencia específica 7. Utilizar la tecnología poniéndola al servicio del desarrollo personal y profesional, social y	Peso
comunitario y proponiendo soluciones creativas a los grandes desafíos del mundo actual.	
7.1. Desarrollar soluciones que utilicen la tecnología más adecuada, analizando el problema desde diferentes puntos de vista,	2%
para obtener soluciones creativas.	
	20/
7.2. Gestionar situaciones de incertidumbre en una realidad tecnológica cambiante con una actitud positiva, y afrontarlas	2%
utilizando el conocimiento adquirido y sintiéndose competente.	
7.3. Valorar el desarrollo de la tecnología como herramienta para el avance social y cultural de la humanidad.	1%

TEMA 1 – LAS HERRAMIENTAS Y LAS MÁQUINAS EN EL AULA-TALLER DE TECNOLOGÍA

1.1.- Herramientas y funciones

Función	ilas y iulic	En el panel		En ai	rmarios del taller
3				2 0	
Medir					
Marcar y					
trazar					
trazar					
Cuintor					
Sujetar					
Golpear,					
clavar					
Cortar					
madera					
fina					
Cortar					
madera					
gruesa					
Cortar					
metal					
D (
Perforar					
Pulir					
I dili					
Rebajar					
Unir					
Acabar,					
pintar					
Drotogor					
Proteger					
alicates de co	orte	destornillador de cruz	llave	l fiia	regla metálica
alicates de pu		destornillador de ranura			remachadora
alicates unive				sargento	
balanza				carilla	segueta
barrena		espátula		a de goma	serrucho
berbiquí	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			a de madera	sierra de punta
broca	1.1.1.1		metro	o flexible	sierra de arco
brocha			o plegable	sierra de costilla	
carda / cepillo			laza	sierra de marquetería	
alambre	alambre guantes nive		nivel		soldador
cartabón		gubia		l de lija	taladro
cepillo de car	pintero	hilo de estaño	•	cables	tenazas
cinta métrica		ingletadora	•	el / rodillo	tijeras
cola de carpir	ntero	lápiz	•	la de cola	tijeras de electricista
compás		lijadora		ofusible	tornillo de banco
cutter		lima	punz	UII	transportador de ángulos

1.2.-LOS RIESGOS DE ACCIDENTES EN EL AULA-TALLER DE TECNOLOGÍA

<u>er:</u>
sión,
proyección
entamiento,
quemadura.

Las máquinas eléctricas portátiles se conectan en cualquier enchufe, por lo que pueden cambiar de sitio. Para utilizarlas es necesario seguir las normas

de seguridad.

Las máquinas eléctricas fijas del taller	Las máquinas eléctricas portátiles del taller
¿Qué otra herramienta o máquina te gustaría te	ener en el taller?

ELEMENTOS Y MEDIDAS DE PROTECCIÓN EN EL TALLER

- -Gafas de protección: Es obligatorio emplearlas siempre que exista la posibilidad de daños en los oios por provecciones de partículas o líquidos. Se puede usar encima de las gafas graduadas.
- -Guantes de protección: Es obligatorio emplearlos siempre que exista la posibilidad de abrasión, corte, golpe, empleo de productos corrosivos o manipulación de objetos cortantes.
- -Mascarilla de protección: Es obligatorio emplearlos siempre que exista la posibilidad de producirse humo o polvo.

NORMAS DE SEGURIDAD EN EL AULA-TALLER DE TECNOLOGÍA

- -Mantener las herramientas y los materiales ordenados en su lugar correspondiente.
- -Cuando acabe la clase dejar el taller limpio y ordenado para mantenerlo en buen estado.
- -Utilizar cada herramienta sólo para realizar su función o uso específico.
- -Compórtate correctamente en el taller, no comas ni bebas para mantenerlo limpio.
- -Al usar una herramienta, tener **cuidado con los compañeros** que tenemos a nuestro alrededor.
- -No trabajar con **prendas de vestir sueltas** (mangas largas, cordones, lazos, bufandas, pelo suelto, anillos, collares) porque se pueden enganchar con las herramientas y las máguinas.
- -En el taller **no correr ni hacer bromas** porque se puede provocar un accidente.
- -Al finalizar la clase **recoger** los materiales y las herramientas, **limpiar** la mesa y barrer el suelo.
- -Aprovecha el material en su justa medida, utiliza primero los retales reciclados, no lo malgastes.
- -Si algo está en mal estado no lo utilices, díselo al profesor para que la cambie.

NORMAS DE SEGURIDAD DE LOS APARATOS ELÉCTRICOS

- -Para utilizar una máquina eléctrica hay que **pedir permiso al profesor**, para que esté pendiente.
- -Para utilizar una máquina eléctrica deben usarse los medios de protección.
- -No utilizar una máquina en mal estado: cable suelto o pelado, olor a quemado, hace humo.
- -Al usar una máquina asegurarse de que no tener ningún compañero cerca al que puede dañar.

Normas de seguridad e higiene en el taller







MANTÉN LA MESA DE TRABAJO LIMPIA Y ORDENADA



3

5

LIMPIA LA MESA DE TRABAJO CON LOS ÚTILES ADECUADOS





APRENDE A USAR LAS HERRAMIENTAS



Antes de usar una herramienta asegúrate que conoces su forma de uso y sus medidas de seguridad.

UTILIZA LOS MEDIOS DE PROTECCIÓN ADECUADOS

Usa gafas de seguridad y guantes al manipular materiales y herramientas.



NO COMAS NI BEBAS DENTRO DEL TALLER



6

NO CORRAS O JUEGUES EN EL TALLER

Puedes poner en peligro a tus compañeros y compañeras si no te comportas adecuadamente.



EVITA RIESGOS DE ENGANCHE



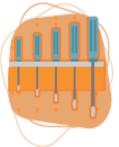
Recógete el pelo y no lleves prendas o accesorios que puedan engancharse a ellas o al material que estés utilizando.

APROVECHA EL MATERIAL

8 Intenta ahorrar material, aprovecha todo el espacio y utilízalo en su justa medida. Por ejemplo, no malgastes pegamento.



MANTÉN EL TALLER ORDENADO



Coloca las herramientas en su lugar al acabar.

COMUNICA CUALQUIER INCIDENCIA O DUDA

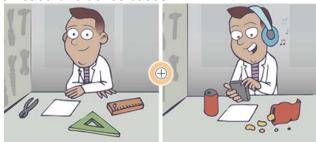
Comunica a tu docente los defectos o averías, pregunta cuando tengas dudas e informa cuando ocurra un incidente.



www3.gobiernodecanarias.org/medusa/ecoescuela/recursosdigitales/2019/08/22/normas-de-seguridad-e-higiene-en-el-taller-2/

1) Explica la norma del taller que se debe cumplir en cada uno de los casos:













Fuente: www3.gobiernodecanarias.org/medusa/ecoescuela/recursosdigitales/2019/09/03/normas-de-seguridad-e-higiene-en-el-taller/

2) Valora como bien (B) o mal (M) las acciones siguientes realizadas en el tallar de Tecnología:

- [...] Usa el martillo para clavar
- [...] Usa el martillo para jugar
- [...] Usa el martillo para cortar
- [...] Raya la mesa con su nombre
- [...] Usa el destornillador para clavar
- [...] Usa el destornillador para atornillar
- [...] Usa la pistola termofusible con guantes
- [...] Usa el taladro sin guantes
- [...] Usa la barrena para rayar la mesa
- [...] Lleva sueltos los cordones de los zapatos
- [...] Usa el taladro con mangas sueltas
- [...] Usa la pistola termofusible sin cuidado
- [...] Usa el destornillador como un cuchillo
- [...] Al final de la clase no ayuda a recoger
- [...] Coge piezas de otro grupo
- [...] Distraer a los compañeros que trabajan
- [...] Usa una herramienta en mal estado
- [...] Limpia la escofina con el papel de lija
- [...] Hace caso a las señales de seguridad

- [...] Usa el taladro con quantes
- [...] Al final de la clase no colabora en limpiar
- [...] Usa la pistola termofusible sin guantes
- [...] Usa la segueta para cortar madera gruesa
- [...] Desmonta el trabajo de otro grupo
- [...] Usa el martillo para golpear
- [...] Usa el taladro para limar
- [...] Usa la lima para golpear
- [...] Al final de la clase colabora en recoger
- [...] Juega con la barrena
- [...] Clava clavos en la mesa
- [...] No conoce las señales de seguridad
- [...] Juega mientras sus compañeros trabajan
- [...] Trabaja en el taller con chanclas
- [...] Bromea con las herramientas
- [...] Corre con una herramienta en la mano
- [...] Roza una herramienta contra otra
- [...] Limpia la lima con la carda
- [...] Usa el taladro con las gafas de protección

Inventa tres situaciones correctas:

1) Escribe la norma de seguridad que se debe cumplir en cada una de las imágenes siguientes:



2) Dibujar las siguientes señales de seguridad:

Caral de policies ricara		Cañal da abligación da usa da
Señal de peligro riesgo	Señal de obligación de uso de	Señal de obligación de uso de
eléctrico	guantes de protección	gafas de protección

1) Numera y explica las situaciones de riesgo en las situaciones siguientes: INCORRECTO CORRECTO

Fuente: www.osalan.euskadi.eus/contenidos/informacion/educacion_secun_gastetxoko/es_def/materiala/eso/B3_arriskuak_identifikatzen-CAST/index.html

1.3.-PRIMEROS AUXILIOS EN CASO DE ACCIDENTE

Como ciudadanos tenemos la obligación de prestar auxilio a cualquier persona en caso de emergencia o accidente. Durante la jornada escolar, esa obligación recae sobre los docentes del centro educativo, que son los responsables de la custodia, ayuda y vigilancia de los alumnos, asumiendo durante ese tiempo los deberes que las familias no pueden ejercer sobre sus hijos. Los alumnos pasan muchas horas del día en el centro escolar, por tanto, en cualquier momento durante el horario lectivo, puede surgir una situación de urgencia o emergencia, que precise una primera actuación hasta la llegada de los servicios de urgencias.

Los primeros auxilios son los cuidados o ayuda inmediata y necesaria que se le da a una persona que ha sufrido un accidente hasta que llega un médico.

Las normas básicas a seguir cuando se produce un accidente en el centro educativo son:

- -Ante un accidente PAS (Protege, Avisa, Socorre).
- -Mantener la calma, pedir ayuda.
- -Ante una situación grave llamar al 112. Avisar a la familia.
- -Trasladar al accidentado, siempre que sea posible, a un lugar tranquilo y seguro.

Tipo de accidente	Actuación
Rozadura por caída	Lavar la zona con agua y jabón. Si sangra taponar la herida con una gasa estéril. Aplicar antiséptico, cubrir con gasa y esparadrapo.
Corte	Lavar la zona con agua y jabón. Si sangra taponar la herida con una gasa estéril. Aplicar antiséptico, cubrir con gasa y esparadrapo.
Sangrado nasal	Sentado, inclinar la cabeza hacia delante con la boca abierta. Comprimir la aleta nasal contra el tabique (10 minutos). Si a los 10 minutos la hemorragia no cesa, repetir otros 10 minutos. Taponar el orificio nasal con una gasa enrollada humedecida con agua oxigenada.
Golpe en la cabeza	Aplicar frío local, sin contacto directo con la piel. Toalla empapada o bolsa de hielo envuelta en una toalla. Sentarlo o acostarlo. Vigilar por si aparecen mareo, desmayo, sangrado o vómitos.
Golpe en extremidades	Aplicar frío local, sin contacto directo con la piel. Elevar la extremidad y mantenerla inmovilizada.
Golpe en el abdomen	Comprobar si hay herida o marca. Sentado o tumbarlo boca arriba y piernas flexionadas. Si hay dificultad respiratoria tumbarlo sobre el lado lesionado y colocar la cabeza elevada con una almohadilla
Quemadura por rozamiento, térmica, química, eléctrica	Retirar el objeto caliente. Poner bajo un chorro de agua fría la zona afectada durante 5 a 10 minutos. con agua. Cubrir la zona con una gasa estéril húmeda.
Lesiones en los ojos por introducción de partículas, arena, virutas	Lavarse las manos. Lavar con suero fisiológico de manera que el chollo fluya del canto externo al interno del ojo. Tirar de los párpados para arrastrar con suero. Arrastrar el objeto con ayuda de una gasa o punta de un pañuelo limpio.
Electrocución	Desconectar la corriente. Si no es posible separar al accidentado del contacto de la corriente mediante un material aislante. Tenderlo en el suelo. Cubrir la quemadura con una gasa limpia.
Golpe de calor	Lleva a la persona a un lugar fresco. Tumbarlo. Aplicar paños de agua fría en cara, cabeza y axilas. Ofrecerle agua.
Picaduras de insectos	Aplicar agua fría, hielo o lápiz de amoniaco.
Añade dos accidentes m	ás que consideres importantes:

Resumen del tema (las 10 ideas más importantes del tema):
Realiza un mapa conceptual del tema:
¿Qué lo que más te ha gustado del tema?
Page 16 que mas te na gastade del tema.
¿Qué lo que menos te ha gustado del tema y cómo lo cambiarías?