

Madrid Campestre School
Área de Tecnología e Informática (Robótica)
Teacher: O. Felipe Losada Luna

Rúbricas de Evaluación:

Noveno:

Meta de comprensión: Diseña un robot autónomo, teniendo en cuenta sus actuadores y sensores, con el fin de resolver un problema del entorno.

Rúbrica de Evaluación: Diseño de un Robot Autónomo

Criterio	Bajo	Básico	Alto	Superior
Identificación del Problema del Entorno	No identifica claramente un problema del entorno que podría ser abordado por el robot autónomo.	Identifica un problema del entorno, pero la descripción es vaga o poco precisa, y la justificación es limitada.	Identifica correctamente un problema significativo del entorno que puede ser resuelto por el robot autónomo, proporcionand o una descripción detallada y una justificación sólida.	Identifica de manera excepcional un problema complejo y relevante del entorno, demostrando un profundo entendimiento de su importancia y complejidad, y justificando de manera convincente la

				necesidad de una solución mediante un robot autónomo.
Diseño de Actuadores y Sensores	El diseño de los actuadores y sensores es rudimentario o poco adecuado para resolver el problema identificado.	Diseña algunos actuadores y sensores básicos, pero la selección y configuración son limitadas en su funcionalidad y eficacia.	Diseña actuadores y sensores adecuados y funcionales, considerando cuidadosamente su capacidad para abordar el problema identificado y su interacción con el entorno.	Diseña de manera excepcional actuadores y sensores avanzados y sofisticados, demostrando una comprensión profunda de su funcionamiento y su potencial para resolver el problema de manera efectiva.

<p>Planificación del Comportamiento Autónomo</p>	<p>La planificación del comportamiento autónomo del robot es poco clara o inadecuada para abordar el problema del entorno.</p>	<p>Proporciona una planificación básica del comportamiento autónomo del robot, pero puede carecer de detalles o coherencia en la secuencia de acciones.</p>	<p>Proporciona una planificación clara y detallada del comportamiento autónomo del robot, describiendo de manera precisa las acciones que llevará a cabo para resolver el problema identificado.</p>	<p>Proporciona una planificación excepcional del comportamiento autónomo del robot, demostrando una comprensión profunda de las estrategias y algoritmos necesarios para abordar el problema de manera eficiente y efectiva.</p>
--	--	---	--	--