

**COLEGIO SECUNDARIO N°5051**

**TRABAJO PRÁCTICO INTEGRADOR – FINAL –PERIODO 2020-2021**

**ASIGNATURA: EDUCACION TECNOLÓGICA II**

**CURSO: 2° DIVISIONES:TODAS TURNO: TARDE -MAÑANA**

**PROFESORA: YAPURA SILVIA- SÁRATE PAMELA- PACHAO DAIANA- TAPIA CRISTINA.**

**FECHA DE PRESENTACIÓN: 10 DE FEBRERO DE 2021**

**Nombre del alumno/a..... Curso.....  
División .....**

**1-Explicar en el siguiente esquema, según corresponda si es un sistema de control de lazo abierto o cerrado.Luego realizar el DIAGRAMA DE BLOQUES de los dispositivos o sistemas**

	<b>sistema</b>	<b>Tipos de sistema. Explicación</b>
	<b>semáforo</b>	
	<b>lavarropas</b>	
	<b>microondas</b>	

**2-1) Responder**

- A) ¿A qué se denomina sistema de control manual?**
- B) ¿Cuál es la diferencia entre control manual y control automático?.**
- C) ¿Cuándo un sistema de control es de lazo cerrado?**
- D) ¿Por qué se afirma que una heladera posee un sistema de control de lazo cerrado?**

**2-2)- Realizar un diagrama de bloques de los siguientes sistemas**

**a)-sistema bicicleta**

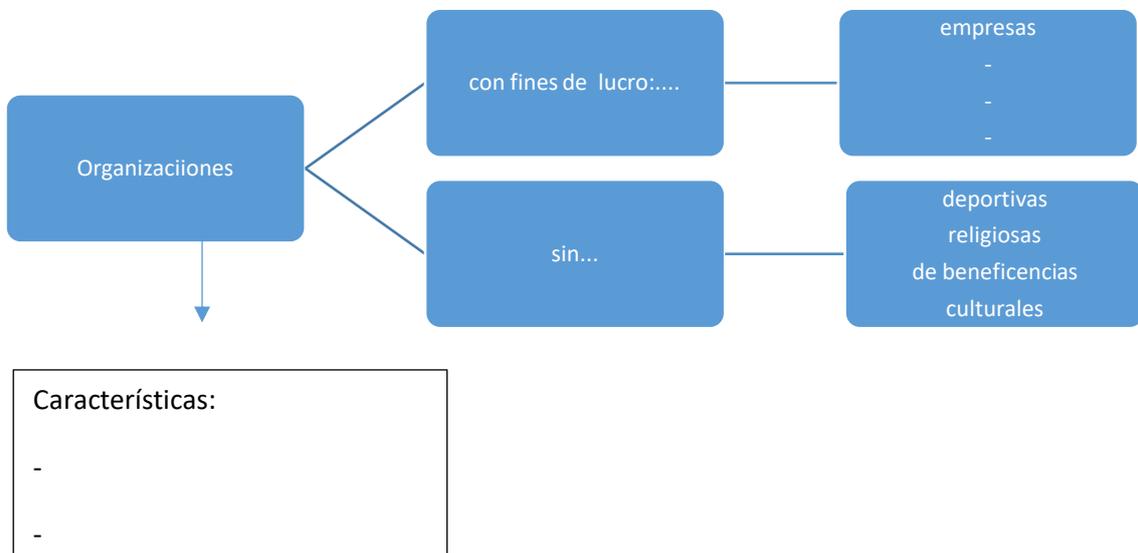
b)- sistema cortadora de fiambre.

c)-sistema mochila de baño.

3- Completar cuadro.

SISTEMA DE CONTROL	TIPO (CERRADO O ABIERTO)	ELEMENTO CONTROLADO	SENSOR	ACTUADOR
Simulación de Vivienda habitada.	Cerrado.	Subida/bajada de persianas. Encendido/apagado temporal de luces.	Detector de presencia interior.	Motor persianas, temporizador luces.
Sensor de iluminación.	Cerrado.	Encendido/Apagado de luces.		Placas de detección solar.
Alumbrado automático jardín.	Abierto.	Encendido/apagado de luces	Programación de luces	Programación de luces del jardín
Servicio despertador semanal.		Activar/desactivar alarma.	Programación de una hora determinada.	
Detector llamadas video portero.	Abierto.	Se establece conexión con personas.	Video llamadas.	Se abre al haber presencia de personas,
Detectores apertura de puertas.	Cerrado.	Cuando se abre una puerta.	Detectar la apertura y cierres de puertas.	Se abre al saltar una alarma.
Alarma de inundación.		Cuando hay acumulación de agua.	Detectar inundaciones.	Se dispara al detectar grandes concentraciones de agua.

4-a) Definir organizaciones con fines de lucro y sin fines de lucro y caracteriza a las organizaciones en el siguiente esquema de conceptos.



4-b) Analizar dos organizaciones teniendo en cuenta

Nombre.....

Objetivos.....

Actividades que realiza.....

Recursos humanos.....

Recursos materiales-.....

5- a) Teniendo en cuenta la clasificación de las empresas completar el siguiente cuadro

empresa	tamaño	Propiedad capital	Sector económico	Ámbito Actuación	Tipo de Distribución
Kiosco del Barrio.					
Empresa Coca Cola					
Fábrica de Calzados					
EDESA					
Tu peluquería					

5-b) responder

¿Cuál es el objetivo principal de toda empresa?

¿Cuáles son los factores de producción?

6-a) Investigar y transcribir la información sobre sistema informático.

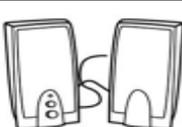
- a- Software
- b- Hardware
- c- Periféricos de entrada
- d- Periféricos de salida
- e- Periféricos de almacenamiento.

6- b)

IDENTIFICA DEL GRUPO DE IMÁGENES ESCRIBIENDO UNA **H** SI ES **HARDWARE** Y UNA **S** SI ES **SOFTWARE**



7- Completar cuadro teniendo en cuenta clasificación y función de los dispositivos

DISPOSITIVO	TIPO DE DISPOSITIVO (De entrada, de salida, mixto o de almacenamiento)	PARA QUE SIRVE
		
		
		
		
		
		
		

8- Nombrar y explicar las etapas del proceso productivo de la fabricación del papel.

**9-Averiguar y Responder las siguientes preguntas:**

- a) ¿Qué es un robot industrial?
- b) ¿Cuáles son las capacidades esenciales que posee un robot industrial?
- c) Nombrar los 4 componentes importantes de un robot industrial.
- d) Describir los parámetros que definen a un robot industrial.

**10-Responder verdadero o falso teniendo en cuenta la teoría sobre tipos de robots y convertir en verdadera las oraciones falsas.**

- a) Esencialmente los robots industriales cartesianos se distinguen por posicionarse mediante 5 articulaciones lineales. V – F
- b) Los robots son excelentes para procesos de ensamblaje, aunque no son tan universales, puesto que la terminación del brazo limita su alcance. V – F
- c) Se puede comprender el funcionamiento de un robot industrial cíclico comparándolo con una pierna humana. V – F
- d) El robot industrial de 6 ejes se llama de esa forma porque sus articulaciones pueden colocar su herramienta o pinza en una posición con 3 orientaciones es decir con 3 movimientos. V – F
- e) El robot industrial de brazo doble, posee 1 solo brazo y está dotado en su mayoría de funciones de visión y detección de fuerza. V – F

11) a) Investigar y realizar un mapa conceptual utilizando imágenes o recortes de diarios o revistas sobre el concepto de informática, hardware, software, programas utilitarios de uso actual, internet, estructura de las direcciones en una red, navegadores, buscadores: métodos de búsquedas. Privacidad de la información y fraude informático.

11-b) Grabar un video de 90 segundos donde usted explique, exponga sobre un tema a elección. Tener en cuenta que es importante que envíen el video para calificar su exposición oral.

**- FECHA LÍMITE DE PRESENTACIÓN 10 DE FEBRERO DE 2021.**

**Docentes: Turno Mañana:**

2º1º, 2º3º, 2º4º: Prof. Silvia Yapura. e-mail: [silviaalfa42@hotmail.com](mailto:silviaalfa42@hotmail.com) Cel: 3874530836

2º2º, 2º5º: Prof. Daiana Pachao e-mail: [d\\_antonella\\_23@hotmail.com](mailto:d_antonella_23@hotmail.com) (no olvidar que en este correo hay guión bajo) Cel: 155367502

**Docentes: Turno Tarde:**

2º1º, 2º2º, 2º3º, 2º4º: Prof. Pamela Sárata e-mail: [saratepamelahdd@gmail.com](mailto:saratepamelahdd@gmail.com)  
Cel: 3875208950

2º5º: Prof. Cristina Tapia e-mail: [crisaletap@gmail.com](mailto:crisaletap@gmail.com) Cel: 3874129223