

PLAN DE ESTUDIOS

CODIGO: GPR053 V:00.02.20



SALESIANOS DE DON BOSCO
Inspectoría San Luis Beltrán - COM

PROGRAMA:	TÉCNICO LABORAL EN OPERADOR DE MAQUINAS Y HERRAMIENTAS					VERSIÓN:	V:00.02.22	
OBJETIVO DEL PROGRAMA:	Desarrollar competencias a técnicos para que operen o atiendan máquinas automáticas o semiautomáticas que realizan trabajo en serie para mecanizar metales. Las máquinas herramientas pueden ser de control numérico, o convencionales.							
SECUENCIA DE LOS MODULOS	NORMA DE COMPETENCIA LABORAL	MODULO	INTENSIDAD HORARIA				PROGRAMA TECNICO LABORAL	
			TEÓRICAS	PRÁCTICAS	TOTAL	CREDITOS		
1	220401018 V:1 Medir ítems de acuerdo con especificaciones técnicas y buenas prácticas metrológicas.	INSTRUMENTOS DE MEDICIÓN	60	60	120	2	OPERADOR DE MAQUINAS Y HERRAMIENTAS	
2	290201210 V:1 Pulir piezas industriales de acuerdo con técnicas manuales y mecánicas.	AJUSTE MECÁNICO	60	60	120	2		
3	290201209. Afilar herramientas de corte de acuerdo con manuales técnicos y normativa	AFILADO DE HERRAMIENTAS DE CORTE	60	60	120	2		
4	290201211 V:1 Mecanizar pieza industrial de acuerdo con técnicas manuales y semiautomáticas	MECANIZADO DE PIEZAS INDUSTRIALES	60	60	120	2		
COMPETENCIA TRANSVERSAL	Identifica oportunidades del mercado y diseña plan de negocio.	GESTIÓN EMPRESARIAL	20	20	40	1		
COMPETENCIA TRANSVERSAL	Promover la interacción idónea consigo mismo, con los demás y con la naturaleza en los contextos laboral y social	ÉTICA	20	20	40	1		
COMPETENCIA TRANSVERSAL	Aplicar herramientas ofimáticas, redes sociales y colaborativas de acuerdo con el proyecto a desarrollar	INFORMATICA	20	20	40	1		
COMPETENCIA TRANSVERSAL	Orientar prácticas de seguridad y salud para el trabajo	SEGURIDAD Y SALUD EN EL TRABAJO	20	20	40	1		
PRACTICA EMPRESARIAL	Aplicar en la resolución de problemas reales del sector productivo, los conocimientos, habilidades y destrezas pertinentes a las competencias del programa de formación asumiendo estrategias y metodologías de autogestión	PRACTICA LABORAL	360		360	7		CREDITOS
					TOTAL DE HORAS	1000		19