

LABORATORIO DE ROBOTICA **ETAPA 4**

NOMBRE _____

GRUPO _____ N.L. _____

I. SUBRAYA LA RESPUESTA CORRECTA

- 1) Tipo de estructura de programación, que permite decidir por cual alternativa seguirá el flujo del programa, dependiendo del resultado de evaluar una condición, mediante operadores de comparación y lógicos; el resultado puede ser verdadero o falso y eso permitirá definir tareas específicas para cada caso.
 - A) Estructura de programación condicional
 - B) Cinemática
 - C) Lenguajes de programación estructurados por bloques
 - D) Estructura de programación secuencial

- 2) Así se le conoce al dispositivo que detecta eventos o cambios en su entorno, mide las magnitudes físicas o químicas y envía electrónicamente esta información al controlador o CPU, el cuál, posteriormente, genera una salida a un dispositivo de visualización legible para un ser humano.
 - A) LED
 - B) Servomotor
 - C) Sensor
 - D) Bocina

3) Selecciona la opción que contiene dos tipos de sensores, usados en el curso de Introducción a la robótica, para elaborar programas.

A) Function, Chips

B) Controladores, Actuadores

C) Sensor IR, Control Remoto

D) Break, While

4) ¿Cómo se llama el bloque de comando, ubicado dentro del botón de comando IF/Else, usado para evaluar una condición, y en función del resultado, el robot ejecuta acciones para falso o verdadero, y se encuentra delimitado por la instrucción End IF?

A) Functions

B) Sensors

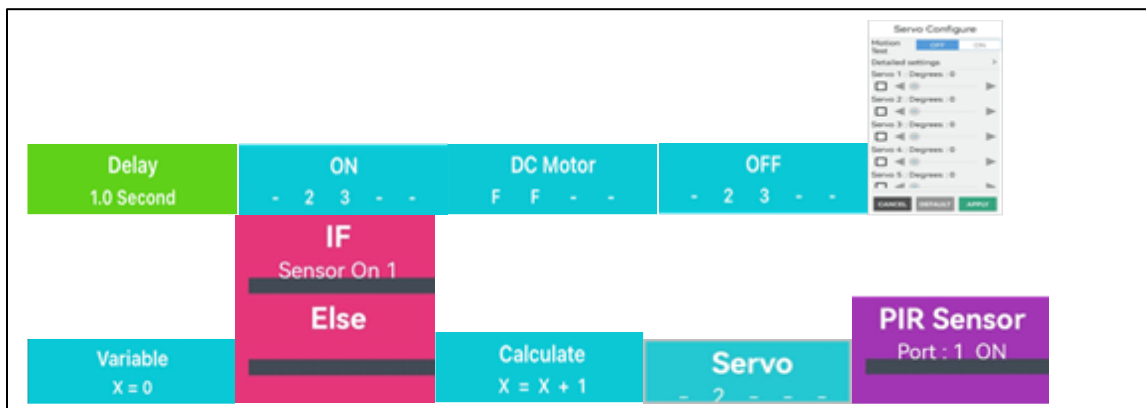
C) Delay

D) IF/Else

5)

II. RELACIONA LA RESPUESTA CORRECTA

III. AGREGA LA IMAGEN FALTANTE



21. _____ Bloque de comando que es utilizado para controlar la velocidad y giro de un motor de corriente continua.
22. _____ Bloque de comando utilizado para definir un tiempo de retraso o de espera, a una acción específica dentro del programa.
23. _____ Bloque de comando utilizado para encender los dispositivos que se encuentran conectados a los puertos de entrada del CPU
24. _____ Bloque de comando utilizado para indicar el fin de una acción.
25. _____ Cuadro de configuración del bloque de comando, que se utiliza para activar el el servo motor que vamos a usar y establecer los grados en los que deseamos se mueva.
26. _____ Bloque de programa para utilizar un sensor PIR
27. _____ Bloque de comando utilizado para declarar las variables que se usarán en el programa.
28. _____ Bloque de comando utilizado para realizar cálculos en las funciones usadas en el programa.
29. _____ Bloque de comando utilizado para hacer uso de servo motores y definir los grados con los que se moverán.
30. _____ Bloque de comando usado para hacer una comparación IF ELSE