Guia de practica - ¿Cómo funcionan los robots?

Nombre: _____

Fecha: _____

Puntaje: _____

1.

¿Qué es un robot?

1. Una máquina que puede realizar tareas automáticamente
2. Un animal entrenado para trabajar
3. Un tipo de computadora que solo juega

2.

¿Cuál de los siguientes es un sensor?

1. Un termómetro
2. Un motor
3. Una rueda
4. Un brazo robótico

3.

Los 'ojos' de un robot suelen ser un tipo de sensor llamado ___.

Respuesta: _____

4.

¿Qué hace un actuador?

1. Detecta la luz
2. Mueve partes del robot
3. Almacena energía
4. Envía señales de radio

5.

¿Cuál es un ejemplo de actuador?

1. Un micrófono
2. Un motor
3. Un termómetro

6.

La parte de un robot que le permite moverse se llama ___.

Respuesta: _____

7.

¿Cuál es la diferencia entre un sensor y un actuador?

1. El sensor mueve, el actuador detecta
2. Ambos hacen lo mismo
3. El sensor detecta, el actuador mueve
4. El sensor usa electricidad, el actuador no

8.

¿Qué sensor usaría un robot para evitar chocar con paredes?

1. Sensor de sonido
2. Sensor de temperatura
3. Sensor ultrasónico

9.

¿Qué es un programa en un robot?

1. Un tipo de batería
2. Un sensor especial
3. La carcasa del robot
4. Una lista de instrucciones

10.

Un robot que sigue una línea usa un sensor ___.

Respuesta: _____

11.

¿Cuál NO es un sensor común en robots?

1. Motor
2. Micrófono
3. Cámara
4. Ultrasónico

12.

¿Cómo se llaman las instrucciones que le dicen al robot qué hacer?

1. Código
2. Movimiento
3. Energía

13.

El 'cerebro' de un robot es su ___.

1. Batería
2. Controlador o CPU
3. Sensor de luz
4. Brazo mecánico

14.

El robot se mueve gracias a un ___ eléctrico.

Respuesta: _____

15.

¿Qué sensor detecta el sonido?

1. Sensor de luz
2. Micrófono
3. Sensor de temperatura

16.

Un sensor de temperatura es útil para un robot que ___.

1. Debe medir la distancia
2. Debe seguir una línea
3. Debe evitar el sobrecalentamiento
4. Debe reconocer caras

17.

¿Cuál es la función principal de los sensores?

1. Mover el robot
2. Almacenar datos
3. Recoger información del entorno

18.

El proceso de dar instrucciones a un robot se llama ___.

Respuesta: _____

19.

¿Cuál NO es un tipo de robot?

1. Robot industrial
2. Robot aspiradora
3. Robot de compañía
4. Robot de madera

20.

¿Por qué los robots necesitan sensores?

1. Para percibir su entorno y tomar decisiones
2. Para decorar
3. Para hacer ruido