

# 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