

# 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

**Respuesta correcta:**

**A.**

Una máquina que puede realizar tareas automáticamente

**2.**

¿Cuál de los siguientes es un sensor?

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

**Respuesta correcta:**

**A.**

Un termómetro

**3.**

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

Respuesta: \_\_\_\_\_

**Respuesta correcta:**

cámara

**4.**

¿Qué hace un actuador?

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

**Respuesta correcta:**

**B.**

Mueve partes del robot

**5.**

¿Cuál es un ejemplo de actuador?

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

**Respuesta correcta:**

**B.**

Un motor

**6.**

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

Respuesta: \_\_\_\_\_

**Respuesta correcta:**

actuador

**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

**Respuesta correcta:**

**C.**

El sensor detecta, el actuador mueve

**8.**

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

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

**Respuesta correcta:**

**C.**

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

**Respuesta correcta:**

**D.**

Una lista de instrucciones

**10.**

Un robot que sigue una línea usa un sensor \_\_\_.

Respuesta: \_\_\_\_\_

**Respuesta correcta:**

de luz

**11.**

¿Cuál NO es un sensor común en robots?

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

**Respuesta correcta:**

**A.**

Motor

**12.**

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

1. Código
2. Movimiento
3. Energía

**Respuesta correcta:**

**A.**

Código

**13.**

El 'cerebro' de un robot es su \_\_\_.

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

**Respuesta correcta:**

**B.**

Controlador o CPU

**14.**

El robot se mueve gracias a un \_\_\_ eléctrico.

Respuesta: \_\_\_\_\_

**Respuesta correcta:**

motor

**15.**

¿Qué sensor detecta el sonido?

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

**Respuesta correcta:**

**B.**

Micrófono

**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

**Respuesta correcta:**

**C.**

Debe evitar el sobrecalentamiento

**17.**

¿Cuál es la función principal de los sensores?

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

**Respuesta correcta:**

**C.**

Recoger información del entorno

**18.**

El proceso de dar instrucciones a un robot se llama \_\_\_.

Respuesta: \_\_\_\_\_

**Respuesta correcta:**

programación

**19.**

¿Cuál NO es un tipo de robot?

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

**Respuesta correcta:**

**D.**

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

**Respuesta correcta:**

**A.**

Para percibir su entorno y tomar decisiones

## Respuestas

1. **A.**

Una máquina que puede realizar tareas automáticamente

2. **A.**

Un termómetro

3. cámara

4. **B.**

Mueve partes del robot

5. **B.**

Un motor

6. actuador

7. **C.**

El sensor detecta, el actuador mueve

8. **C.**

Sensor ultrasónico

9. **D.**

Una lista de instrucciones

10. de luz

11. **A.**

Motor

12. **A.**

Código

13. **B.**

Controlador o CPU

14. motor

15. **B.**

Micrófono

16. **C.**

Debe evitar el sobrecalentamiento

17. **C.**

Recoger información del entorno

18. programación

19. **D.**

Robot de madera

20. **A.**

Para percibir su entorno y tomar decisiones