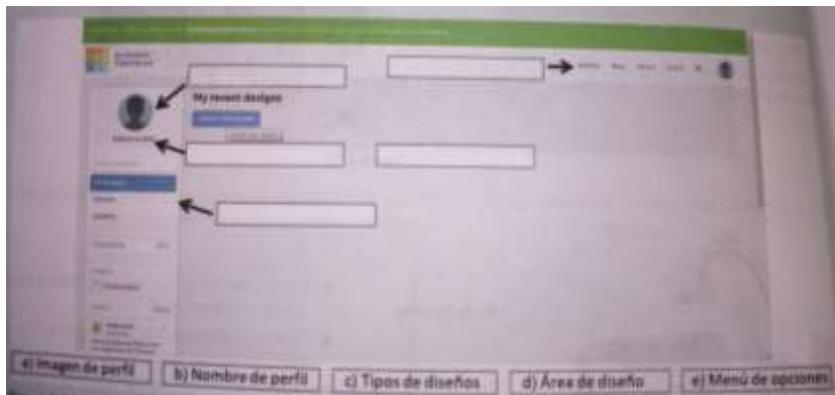


## LABORATORIO DE ROBOTICA EDUCATIVA EXAMEN MEDIO TÉRMINO

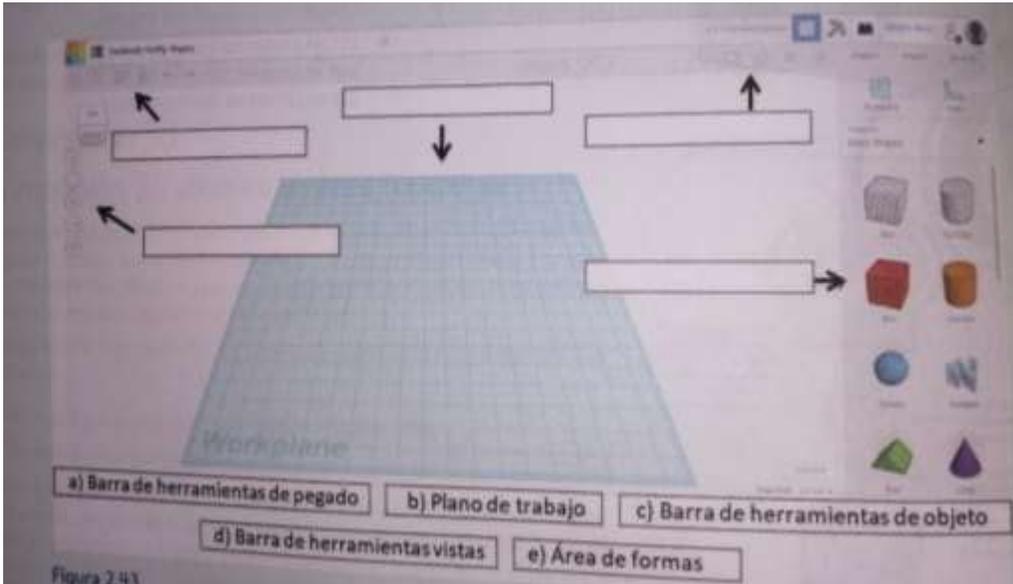
### DEFINE LOS SIGUIENTES CONCEPOS:

1. QUE ES UN ROBOT
2. QUE ESTUDIA LA RÓBOTICA
3. QUE ES UN PROGRAMA
4. QUE ES UN COMANDO
5. QUE ES UN LENGUAJE DE PROGRAMACIÓN
6. MENCIONE ALGUNOS EJEMPLOS DE LENGUAJES DE PROGRAMACIÓN
7. QUE SON LOS LENGUAJES DE PROGRAMACIÓN TEXTUAL
8. QUE FUNCION TIENEN LOS LENGUAJES DE PROGRAMACIÓN GRÁFICOS O VISUAL
9. QUE ES LA ESTRUCTURA DE UN ROBOT
10. CUALES SON LOS CUATRO SISTEMAS BASICOS EN QUE SE COMPONE UN ROBOT.
11. DEFINA EL SISTEMA MECANICO Y LOS TIPOS DE MOVIMIENTOS QUE EXISTEN
12. COMO ESTA FORMADO EL SISTEMA DE CONTROL
13. DEFINA EL SISTEMA DE COMUNICACIÓN
14. QUE ES EL SISTEMA DE PERCEPCIÓN
15. MENCIONE LAS CUATRO FASES QUE EXISTEN PARA LA CONSTRUCCIÓN DE UN ROBOT
16. QUE ES LA FASE MECANICA
17. EXPLIQUE LA FASE ELÉCTRICA
18. QUE ES LA FASE ELECTRÓNICA
19. EXPLIQUE LA FASE INFORMÁTICA
20. DESCRIBE LOS COMPONENTES DEL CPU Y SU FUNCIÓNY DIBUJA O PEGA LA IMAGEN DEL MISMO
21. DESCRIBE TODOS LOS ELEMENTOS ELECTRÓNICOS DEL KIT DE ROBOMASTER
22. DESCRIBE TODOS LOS ELEMENTOS MECÁNICOS DEL KIT DE ROBOMASTER
23. CÓMO SE PROGRAMA UN ROBOT
24. MENCIONA Y EXPLICA CADA UNO DE LOS PROCEDIMIENTOS DE PROGRAMACIÓN
25. DESCRIBE LA FUNCIÓN DE CADA COMANDO Y SUS COMANDOS QUE SE DESPLIEGAN EN CADA UNO.  
(EJEMPLO, MOTORES, SERVOMOTORES, ETC)

26. CUALES SON LAS DOS FORMAS DE TRABAJAR EL DISEÑO Y LA CONSTRUCCIÓN DE UN ROBOT
27. COMO SE REALIZA EL DESAROLLO EN UNA INGENIERÍA CONVENCIONAL
28. QUE ES LA INGENIERIA CONCURRENTENTE
29. CUALES SON LAS TRES FASES QUE SE LLEVAN A CABO PARA EL DISEÑO DE UN ROBOT
30. DEFINE LA FASE 1 DEFINICIÓN DE PROBLEMA
31. MENCIONA Y EXPLICA LOS TIPOS PRINCIPALES EN QUE SE AGRUPA EL DISEÑO EN LA FASE 1 DEFINICIÓN DE PROBLEMA
32. QUE ES LA FASE 2, DESARROLLO DE SOLUCION
33. QUE ES LA INNOVACIÓN
34. QUE ES UNA IDEA
35. A QUE LLAMAMOS GENERADOR DE IDEAS
36. CUALES SON LAS DOS OPCIONES QUE TENEMOS QUE PONER EN MARCHA CUANDO YA HEMOS GENERADO LA IDEA
37. QUE SON LOS SIMULADORES 3D
38. QUE FINALIDAD TIENE UNA SIMULACIÓN.
39. EN QUE CONSISTE PLASMAR EL DISEÑO
40. EXPLIQUE LA FASE 3. COMPROBACIÓN DE LA SOLUCIÓN.
41. CUAL ES UNA DE LAS OPCIONES VIABLES QUE SE USAN PARA PLASMAR LOS DISEÑOS DE PARTES O PIEZAR ROBOTICAS
42. QUE SE PUEDE DISEÑAR MEDIANTE LOS SOFTWARE PARA DISEÑO 3D
43. QUE ES EL SOFTWARE PARA DISEÑO 3D TINKERCAD
44. QUE MEDIDAS TIENE EL AREA DE TRABAJO DE TINKERCAD
45. QUE PARTES PODEMOS IDENTIFICAR EN LA VENTANA DE TRABAJO DE TINKERCAD
46. QUE ES LA IMPRESION 3D Y COMO FUNCIONA
47. CUALES SON LOS DOS ELEMENTOS QUE ES NECESARIO CONTAR PARA LOGRAR UNA IMPRESIÓN 3D
48. MENCIONE Y EXPLIQUE LAS 5 PARTES PRINCIPALES DE LA IMPRESORA 3D
49. IDENTIFIQUE LAS PARTES DE LA PANTALLA PRINCIPAL DE TINKERCAD



50. IDENTIFICA LOS NOMBRES DE LA PANTALLA DE TRABAJO DE TINKERCAD



51. IDENTIFICA CAD UNA DE LAS PARTES DE LA IMPRESORA

