“Predicar la verdad y portar la luz de Cristo”

EXAMEN BIMESTRAL ROBÓTICA SECUNDARIA

Nombres y Apellidos:

Grado y Sección: 2 AÑO B **Fecha:** 12/12/2023 **Tiempo**: 45´

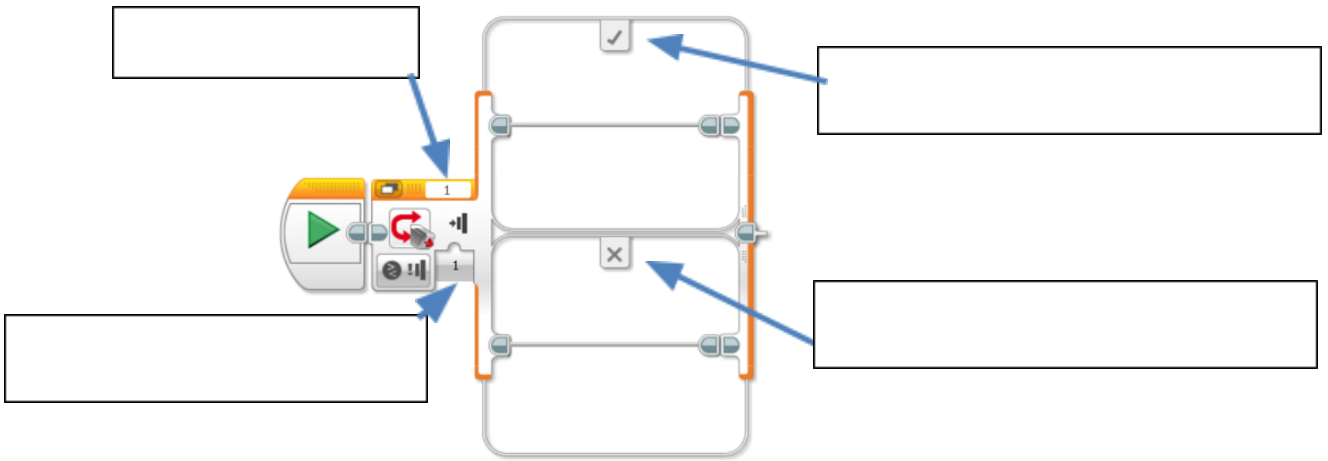
Docente: Eduardo Castillo Urbina

INDICACIONES: Utilizando las herramientas aprendidas durante las clases, responder las siguientes preguntas y enviar por sieweb en el tiempo que el docente lo indique, de lo contrario el sistema lo mostrará con color amarillo.

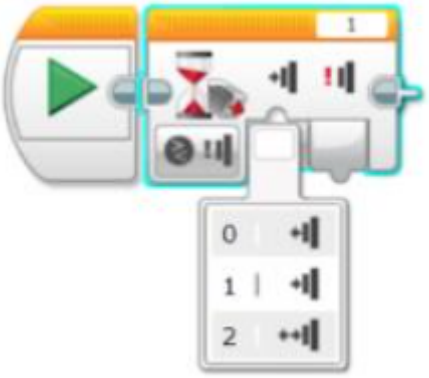
Competencia 1: Gestiona proyectos de emprendimiento económico o social.	

INSTRUCCIÓN: Estimado(a) estudiante, lee con atención las actividades propuestas y desarrolla con cuidado completando los espacios en blanco

1.- Escribir en los recuadros en blanco la explicación sobre la opción que señala la flecha.



2.- - Explique en los rectángulos en blanco la propiedad de cada código

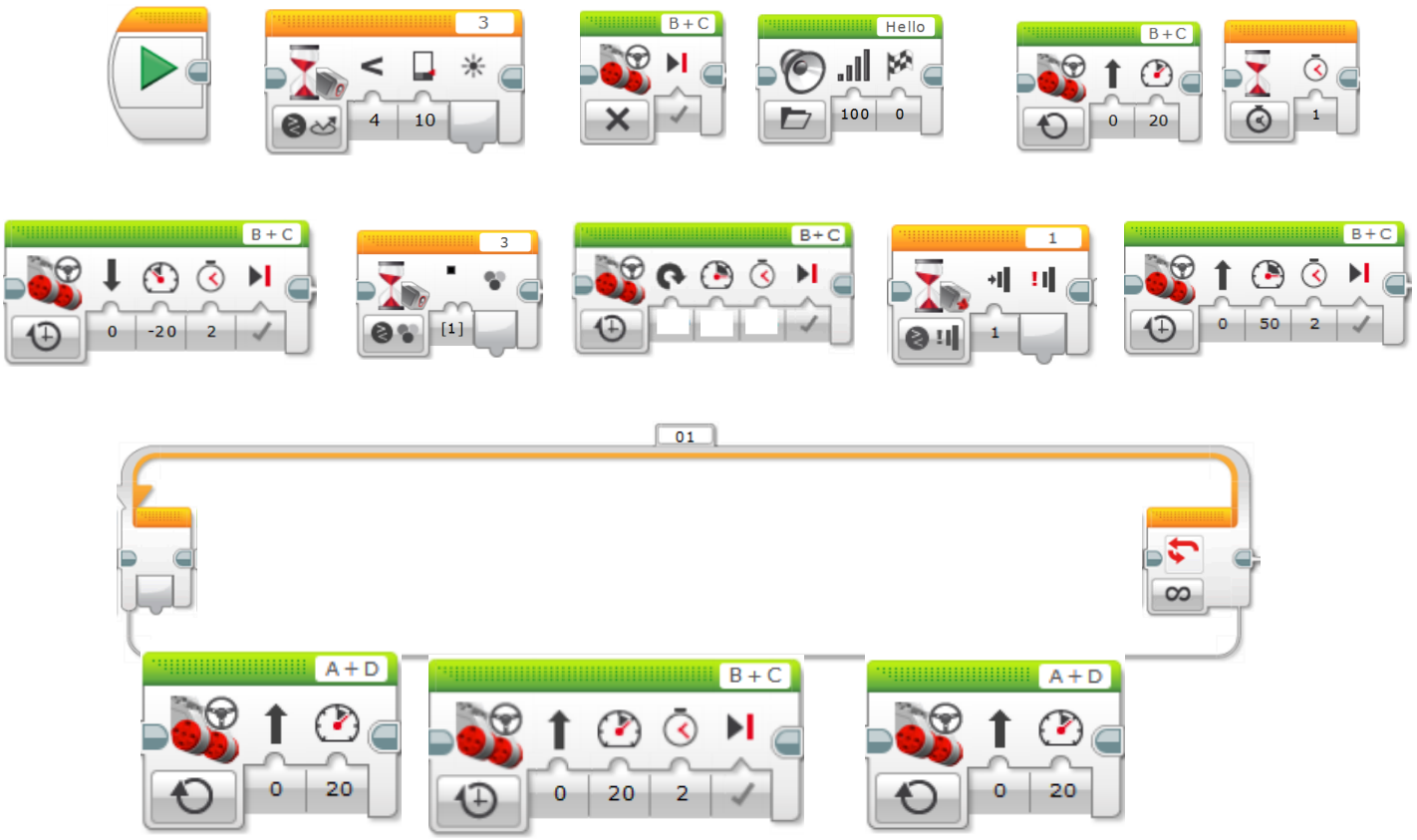


Propiedad cero

Propiedad uno

Propiedad dos

4.- Utilizando los iconos, desarrolle la programación de acuerdo a los casos indicados.



Caso 1

Hacer que el robot haga la siguiente programación
1.- EL robot avanza siempre y cuando se presione una sola vez el sensor táctil
2.- Avanzará a una protencia de 20 en 2 segundos para luego retroceder a una potencia de 20 en 2 segundos.
3.- Esperará que se presiona otra vez el sensor táctil sin necesidad de presionar otra vez el icono de play

Caso 2

Hacer la siguiente programación.
El robot avanza indefinidamente a una potencia de 20, puerto A+D
Cuando se presiona el sensor táctil, el robot se detendrá por un tiempo de dos segundos, para luego avanzar a una potencia de 50 en un tiempo de dos segundos.

Caso 3

Hacer la siguiente programación.
El robot avanza indefinidamente a una potencia de 20, puerto A+B, si el sensor de color con la opción luz reflejada detecta un obstáculo a una distancia menor a 10 cm, el robot se detendrá, luego retrocede a una potencia de 20 en 2 segundos, luego gira a 180° , repitiendo indefinidamente la misma programación

CASO 4

Hacer la siguiente programación.

El robot avanza indefinidamente a una potencia de 10, puerto A+B, si el sensor de color detecta el color negro el robot se detendrá, luego retrocederá a una potencia de 20 en 5 segundos para luego emitir un sonido. (puerto del sensor de color 4).