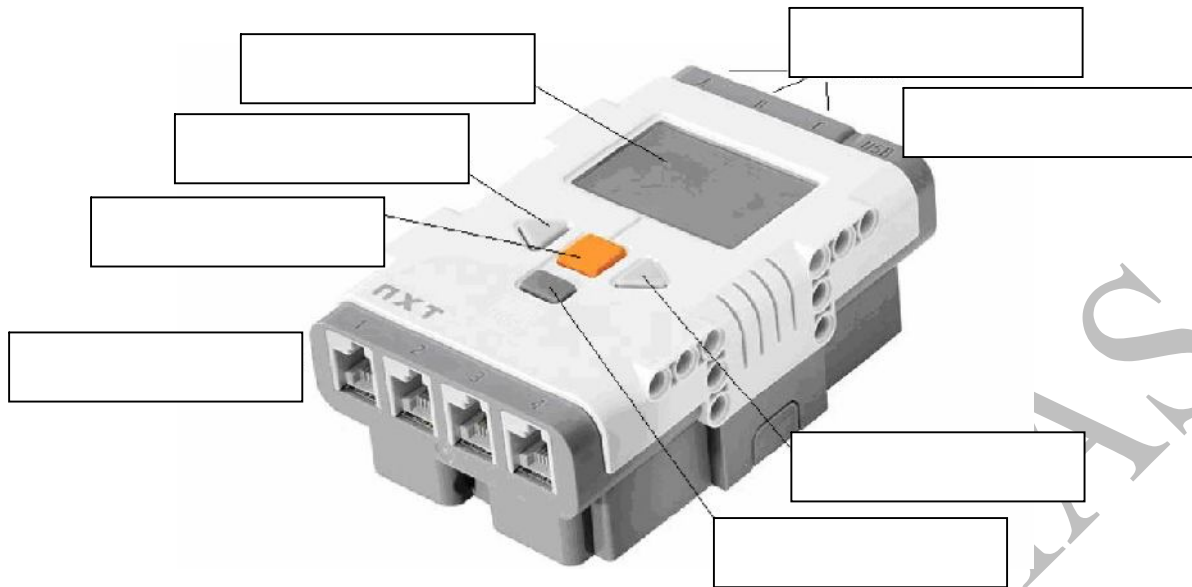
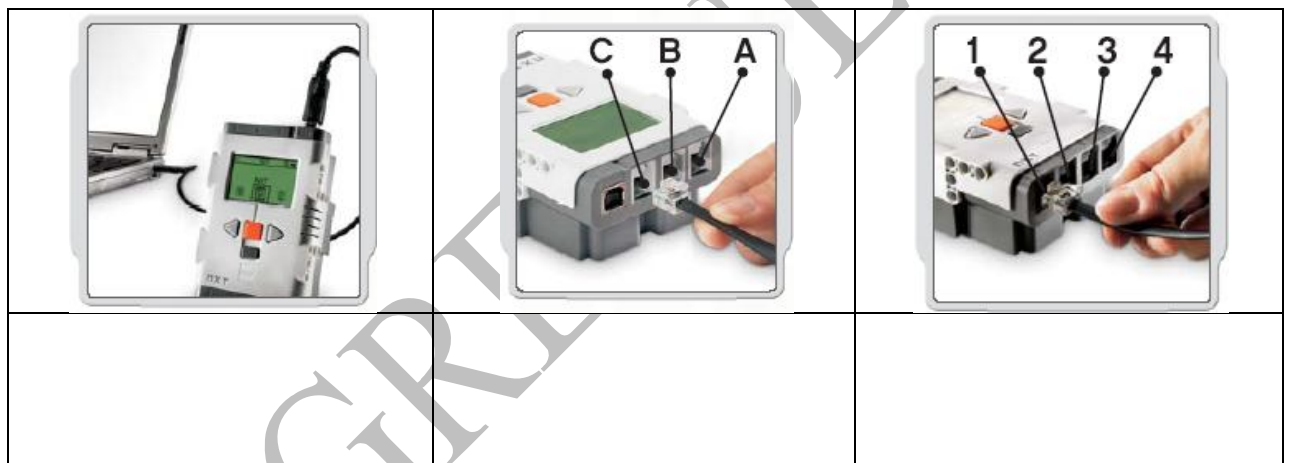


“COMO TRABAJAR LA ROBOTICA EN EL AULA TALLER”

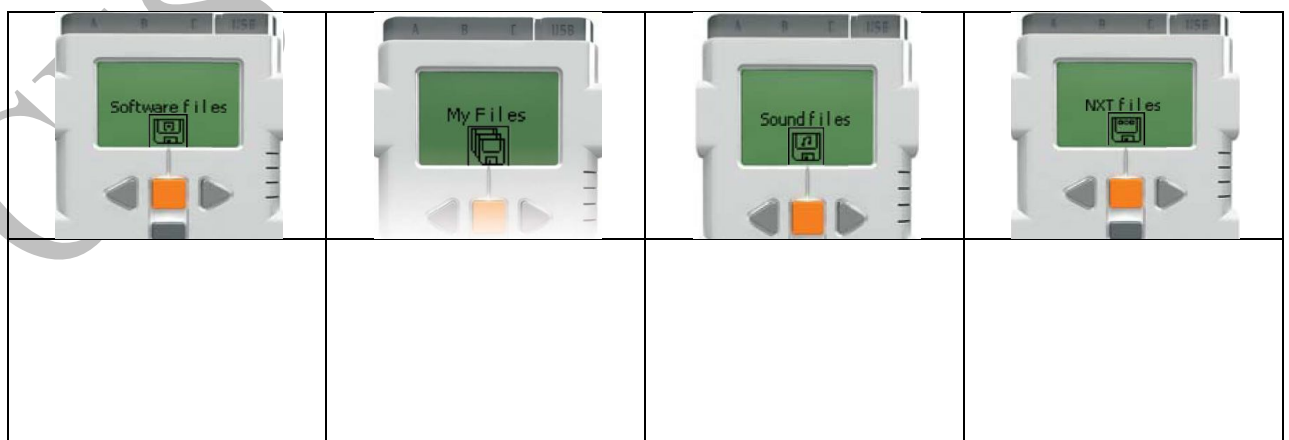
1. Indica en la siguiente figura las partes mas importantes de que consta el microprocesador NXT:



2. Indica en las siguientes figuras los tipos de conexiones que se realiza al microprocesador NXT:

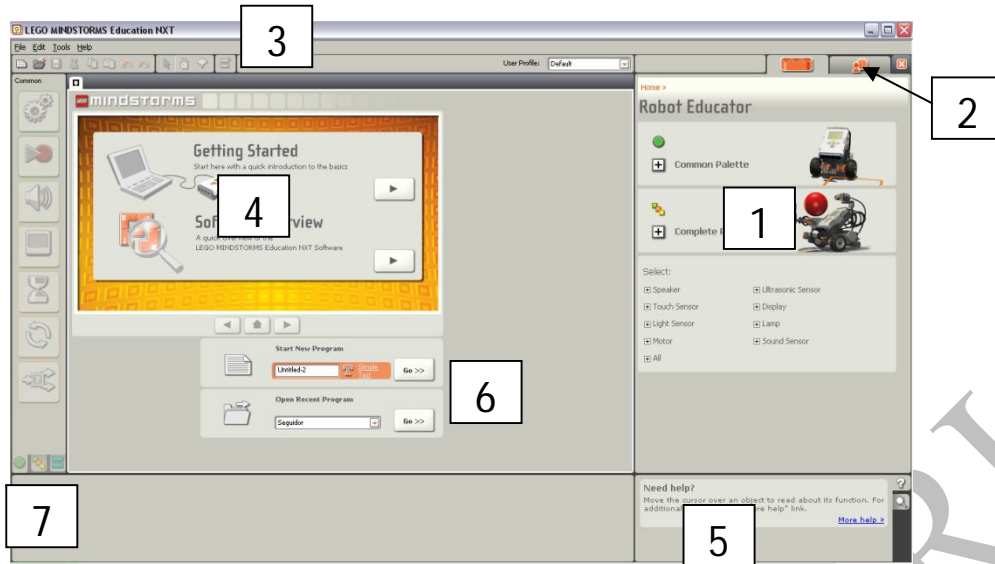


3. Indica que nos podemos encontrar en los siguientes menús disponibles en la Interface del NXT:

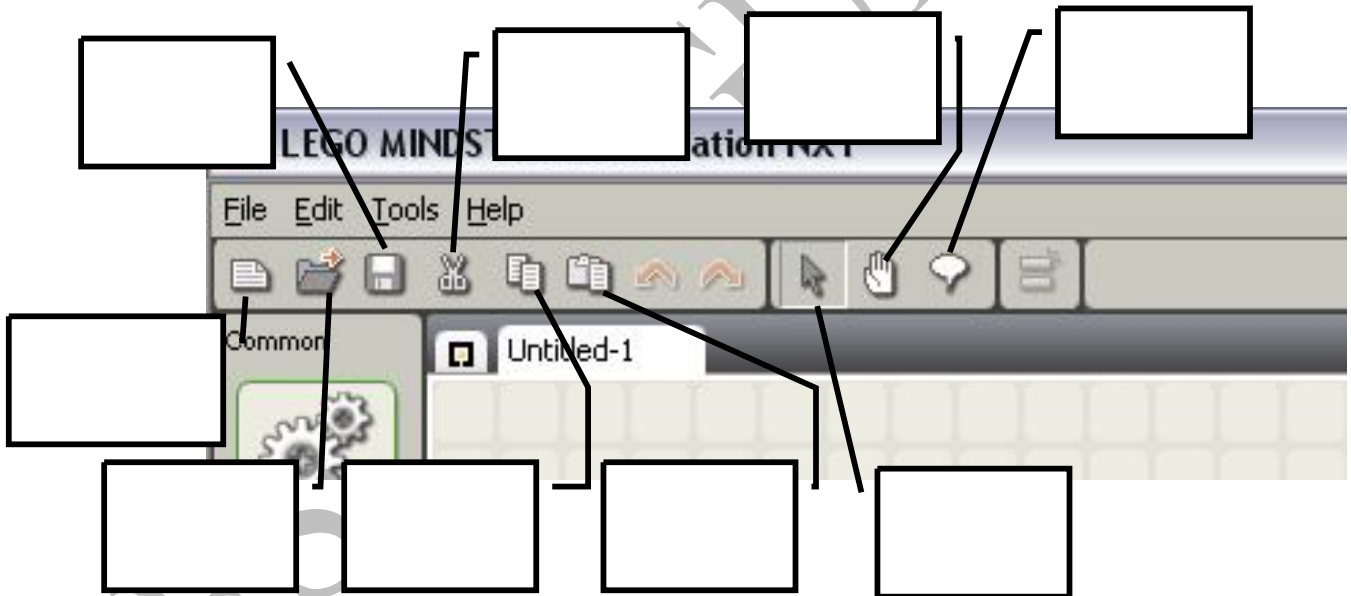


“COMO TRABAJAR LA ROBOTICA EN EL AULA TALLER”

4. Al abrir por primera vez el programa NXT-G aparece en la pantalla del ordenador la siguiente ventana, indica lo que es y para que sirven cada uno de los siguientes puntos:



5. La “Barra de tareas” tiene muchos iconos, la mayoría de ellos importantes, indica para que sirven los marcados en la siguiente figura:

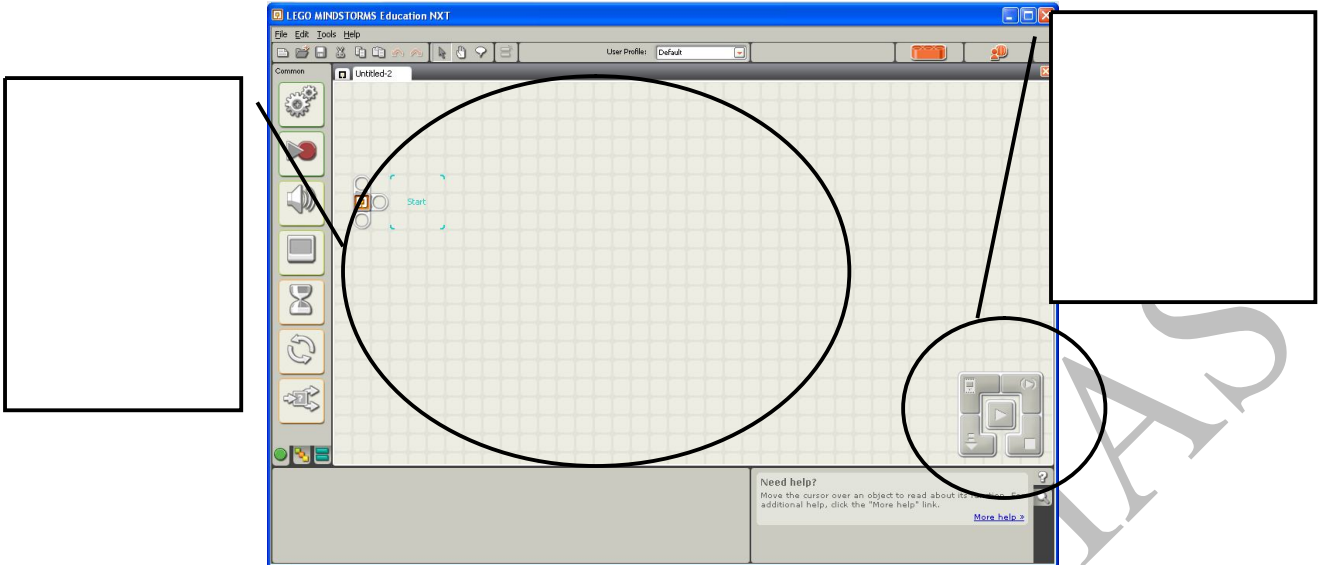


6. ¿Cómo se llaman las tres paletas de trabajo que tiene el programa NXT-G?

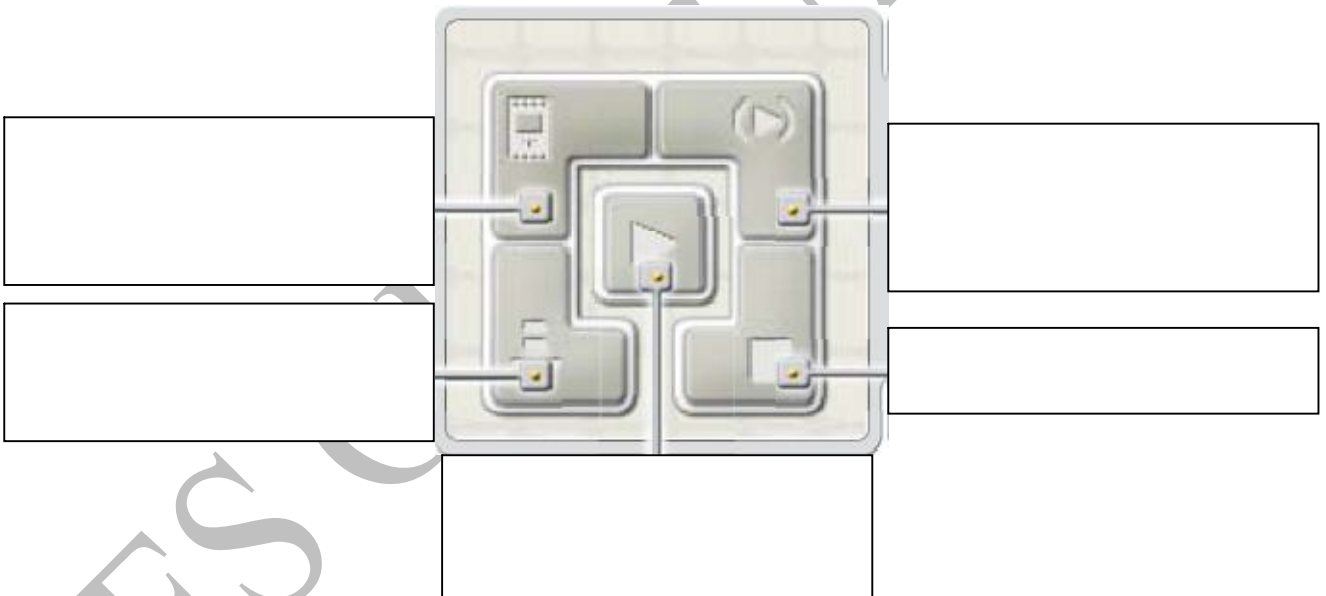
- \_\_\_\_\_
- \_\_\_\_\_
- \_\_\_\_\_

“COMO TRABAJAR LA ROBOTICA EN EL AULA TALLER”

7. Indica en la siguiente figura que son y para qué sirven las áreas marcadas:



8. En la siguiente figura aparece con detalle una de los componentes principales del programa, indica para que sirven cada una de sus partes:



9. Indica el nombre de los siguientes iconos usados para programar el robot:


“COMO TRABAJAR LA ROBOTICA EN EL AULA TALLER”

10. Rellena los huecos indicando en la figura lo que debemos hacer para poder realizar la programación básica del robot:

The image shows a vertical toolbar on the left with icons for various functions: a gear (Common), a red play button, a speaker, a monitor, a timer, a refresh button, and a double-headed arrow. To the right, a 'Start' block is shown on a grid. Below it, a 'CB' (Control Block) is shown with a gear icon and three directional arrows. At the bottom, a configuration panel for the 'CB' block is visible, showing 'Port:' with checkboxes for A, B, and C (B and C are checked), and 'Direction:' with three directional arrows (up, down, left).

Four empty callout boxes are placed over the interface: one pointing to the gear icon in the toolbar, one pointing to the 'Start' block, one pointing to the 'CB' block, and one pointing to the 'Port:' configuration area.

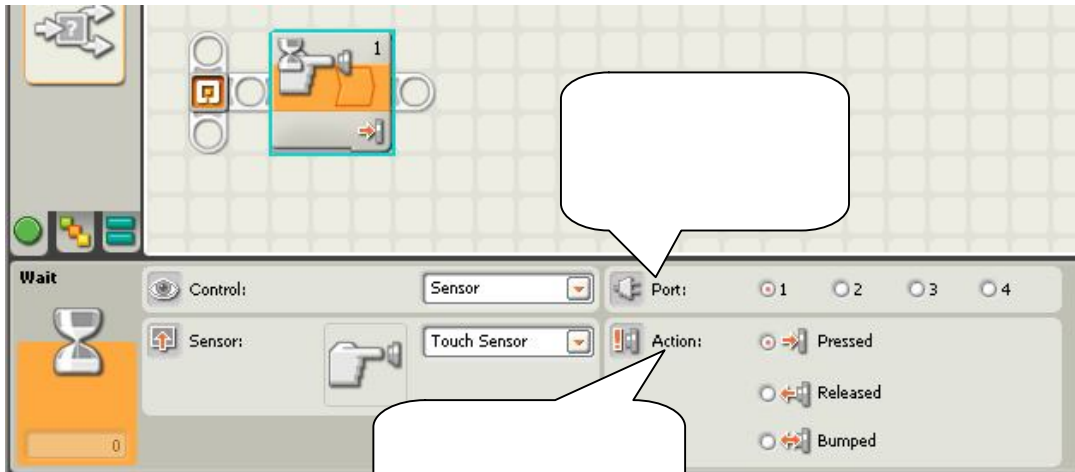
11. ¿Qué bloque es el siguiente y que cambios podemos realizar en él?

The image shows a detailed view of the 'CB' block configuration panel. It includes a 'Steering' section with a dropdown menu set to 'C' and a directional arrow. The 'Port:' section has checkboxes for A, B, and C. The 'Direction:' section has three directional arrows. The 'Power:' section has a slider set to 75. The 'Duration:' section has a text input set to '1' and a dropdown menu set to 'Rotations'. The 'Next Action:' section has radio buttons for 'Brake' and 'Coast'. A 'Steering' dropdown menu is also visible on the left side of the panel.

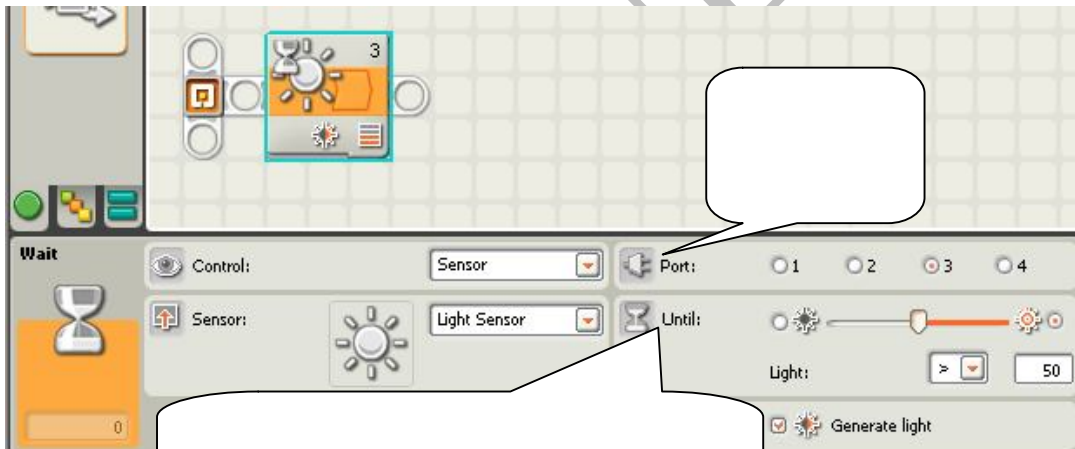
Five empty callout boxes are placed over the configuration panel: one pointing to the 'Steering' dropdown, one pointing to the 'Port:' checkboxes, one pointing to the 'Direction:' arrows, one pointing to the 'Power:' slider, and one pointing to the 'Next Action:' radio buttons.

“COMO TRABAJAR LA ROBOTICA EN EL AULA TALLER”

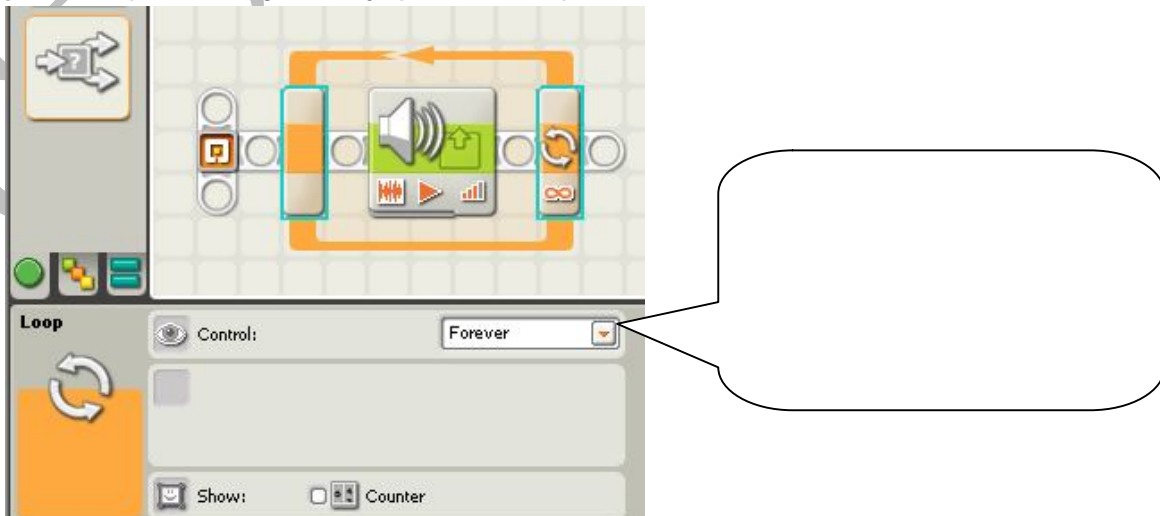
12. ¿Qué bloque es el siguiente y que cambios podemos realizar en él?



13. ¿Qué bloque es el siguiente y que cambios podemos realizar en él?

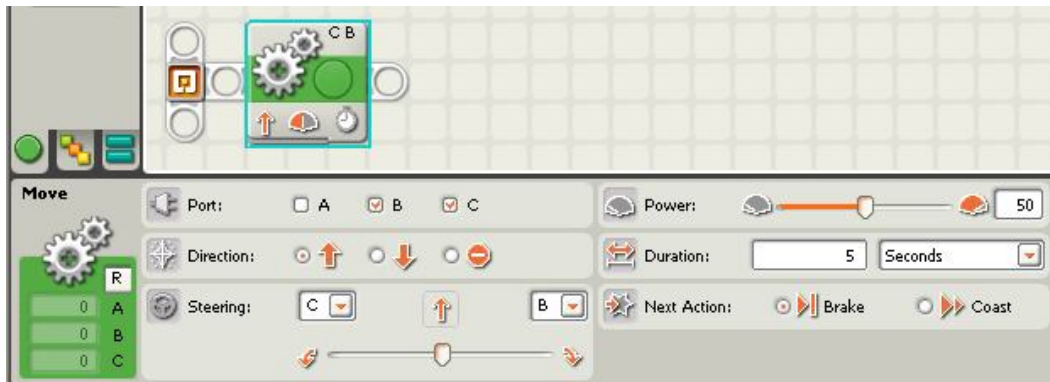


14. ¿Qué bloque es el siguiente y que cambios podemos realizar en él?

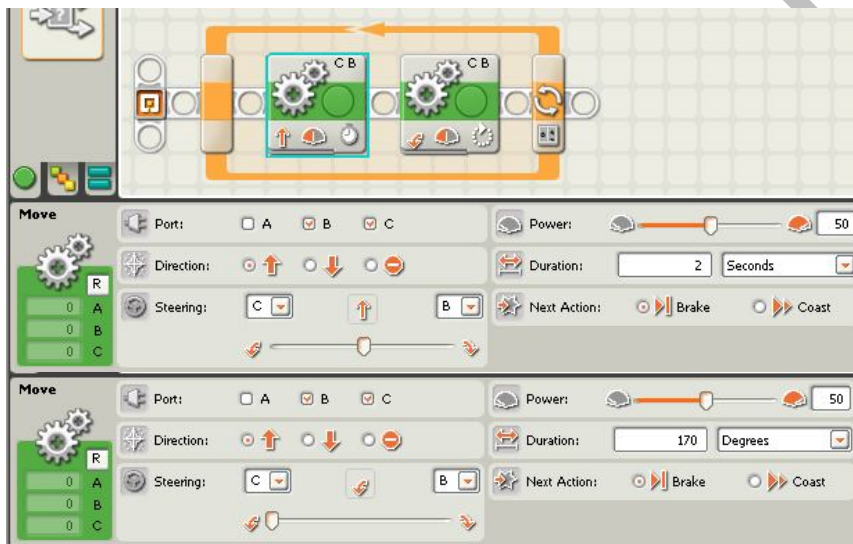


“COMO TRABAJAR LA ROBOTICA EN EL AULA TALLER”

15. ¿Qué crees que podría realizar el robot con este programa?



16. ¿Qué crees que podría realizar el robot con este programa?



17. ¿Qué crees que podría realizar el robot con este programa?

