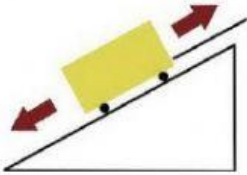


1. La Palanca es una máquina simple que tiene tres partes, escoge la respuesta correcta:

- | | | | |
|----------------------------|------------------------|----------------------------|--------------------------|
| ☐ A | Peso, Carga y Polea | ☐ B | Carga, Pivote y Esfuerzo |
| ☐ C | Polea, Tornillo y Peso | ☐ D | Rueda, Esfuerzo y Eje |

2.  LOS ELEMENTOS EN UN PLANO INCLINADO ES: LONGITUD, ALTURA Y ANGULO

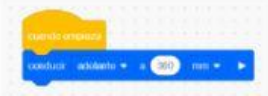
- | | | | |
|----------------------------|-----------|----------------------------|-------|
| ☐ A | Verdadero | ☐ B | Falso |
|----------------------------|-----------|----------------------------|-------|

3. Cuál es el nombre de la siguiente máquina simple:

- | | | | |
|----------------------------|-----------------|----------------------------|---------|
| ☐ A | Rueda y Eje | ☐ B | Polea |
| ☐ C | Plano Inclinado | ☐ D | Palanca |

4. Las tijeras son un ejemplo de palanca de

- | | | | |
|----------------------------|---------------|----------------------------|--------------|
| ☐ A | Tercer Grado | ☐ B | Primer Grado |
| ☐ C | Segundo Grado | | |

5. ¿Qué tan lejos llegará el robot VEX VR según el siguiente comando?

- | | | | |
|----------------------------|----------------|----------------------------|-----------------|
| ☐ A | 300 metros | ☐ B | 300 centímetros |
| ☐ C | 300 milímetros | ☐ D | 30 metros |

6.



¿Cuál de las siguientes es la mejor descripción de lo que hará el robot VEX VR en base a estos comandos?

A

El Robot VR avanzará 1000 milímetros (mm) a máxima velocidad. Girará a la derecha 180 grados, volverá a establecer la velocidad a la mitad y avanzará 1000 milímetros (mm).

B

El Robot VR avanzará 1000 milímetros (mm) a máxima velocidad. Girará a la derecha 180 grados y avanzará 1000 milímetros (mm).

C

El Robot VR avanzará 1000 milímetros (mm) a máxima velocidad. Girará a la izquierda 180 grados, volverá a establecer la velocidad a la predeterminada y avanzará 1000 milímetros (mm).

D

El Robot VR avanzará 1000 milímetros (mm) a máxima velocidad. Girará a la derecha 90 grados, volverá a establecer la velocidad a la predeterminada y avanzará 1000 milímetros (mm).

7.



¿Cuántas veces se repetirá el bloque "dar vuelta" y "conducir", según la siguiente programación?

A

Dos veces

B

Sólo una vez

C

Seis veces

D

Tres veces

8. Paso 1

A

dar vuelta izquierda a 90 grados

B

conducir atrás a 600 mm

C

conducir adelante a 900 mm

D

dar vuelta derecha a 90 grados

9. Paso 2

A

dar vuelta derecha a 90 grados

B

dar vuelta izquierda a 90 grados

C

conducir atrás a 600 mm

D

conducir adelante a 600 mm

10. Paso 3

A

conducir adelante a 300 mm

B

conducir adelante a 1500 mm

C

dar vuelta izquierda a 90 grados

D

dar vuelta derecha a 90 grados

11. Paso 4

- ☐ A dar vuelta izquierda a 180 grados
- ☐ C dar vuelta derecha a 180 grados

- ☐ B dar vuelta derecha a 90 grados
- ☐ D dar vuelta izquierda a 90 grados

12. Paso 5

- ☐ A conducir adelante a 30 mm
- ☐ C conducir adelante a 3000 mm

- ☐ B conducir adelante a 150 mm
- ☐ D conducir adelante a 300 mm

13. Paso 6

- ☐ A dar vuelta izquierda a 180 grados
- ☐ C dar vuelta derecha a 90 grados

- ☐ B dar vuelta izquierda a 90 grados
- ☐ D dar vuelta derecha a 180 grados

14. Paso 7

- ☐ A dar vuelta derecha a 90 grados
- ☐ C dar vuelta izquierda a 90 grados

- ☐ B conducir atrás a 2400 mm
- ☐ D conducir adelante a 2400 mm

15. Paso 8

- ☐ A dar vuelta izquierda a 90 grados
- ☐ C dar vuelta derecha a 90 grados

- ☐ B conducir adelante a 3400 mm
- ☐ D conducir atrás a 300 mm

16. Paso 9

- ☐ A conducir adelante a 1800 mm
- ☐ C conducir adelante a 1000 mm

- ☐ B conducir adelante a 300 mm
- ☐ D conducir adelante a 1500 mm

17. Paso 10

- ☐ A dar vuelta derecha a 90 grados
- ☐ C dar vuelta izquierda a 90 grados

- ☐ B conducir atrás a 300 mm
- ☐ D conducir adelante a 3400 mm

18. Paso 11

- ☐ A dar vuelta derecha a 90 grados
- ☐ C dar vuelta izquierda a 90 grados

- ☐ B conducir adelante a 120 mm
- ☐ D conducir adelante a 1200 mm

19. Paso 12

- ☐ A dar vuelta derecha a 90 grados
- ☐ C dar vuelta derecha a 380 grados

- ☐ B dar vuelta izquierda a 360 grados
- ☐ D dar vuelta izquierda a 90 grados

20. Paso 13

- ☐ A conducir adelante a 800 mm
- ☐ C conducir adelante a 1000 mm

- ☐ B conducir adelante a 1200 mm
- ☐ D conducir adelante a 900 mm

21. Paso 14

- ☐ A dar vuelta derecha a 90 grados
- ☐ C dar vuelta izquierda a 90 grados

- ☐ B dar vuelta derecha a 180 grados
- ☐ D dar vuelta izquierda a 180 grados

22. Paso 15

- ☐ A conducir adelante a 600 mm
- ☐ C conducir adelante a 200 mm

- ☐ B conducir adelante a 400 mm
- ☐ D conducir adelante a 8000 mm

23. Paso 16

- ☐ A dar vuelta derecha a 180 grados
- ☐ C dar vuelta izquierda a 180 grados

- ☐ B dar vuelta izquierda a 90 grados
- ☐ D dar vuelta derecha a 90 grados

24. Paso 17

- ☐ A conducir adelante a 2100 mm
- ☐ C conducir adelante a 5000 mm

- ☐ B conducir adelante a 1600 mm
- ☐ D conducir adelante a 1800 mm

25. Paso 18

- ☐ A dar vuelta izquierda a 90 grados
- ☐ C dar vuelta izquierda a 180 grados

- ☐ B dar vuelta derecha a 180 grados
- ☐ D dar vuelta derecha a 90 grados

26. Paso 19

- ☐ A conducir adelante a 500 mm
- ☐ C conducir adelante a 1600 mm

- ☐ B conducir adelante a 900 mm
- ☐ D conducir adelante a 1500 mm

27. Paso 20

- ☐ A dar vuelta derecha a 90 grados
- ☐ C dar vuelta izquierda a 180 grados

- ☐ B dar vuelta derecha a 180 grados
- ☐ D dar vuelta izquierda a 90 grados

28. Paso 21

- ☐ A conducir adelante a 100 mm
- ☐ C conducir adelante a 1600 mm

- ☐ B conducir adelante a 300 mm
- ☐ D conducir adelante a 600 mm

29. Paso 22

- ☐ A dar vuelta izquierda a 180 grados
- ☐ C dar vuelta derecha a 180 grados

- ☐ B dar vuelta derecha a 90 grados
- ☐ D dar vuelta izquierda a 90 grados

30. Paso 23

- ☐ A conducir adelante a 600 mm
- ☐ C conducir adelante a 300 mm

- ☐ B conducir adelante a 100 mm
- ☐ D conducir adelante a 1600 mm

31. Paso 24

- ☐ A dar vuelta izquierda a 180 grados
- ☐ C dar vuelta derecha a 90 grados

- ☐ B dar vuelta derecha a 180 grados
- ☐ D dar vuelta izquierda a 90 grados

32. Paso 25

- ☐ A conducir adelante a 300 mm
- ☐ C conducir adelante a 1600 mm

- ☐ B conducir adelante a 600 mm
- ☐ D conducir adelante a 100 mm

33. Paso 26

- ☐ A dar vuelta derecha a 180 grados
- ☐ C dar vuelta izquierda a 180 grados

- ☐ B dar vuelta derecha a 90 grados
- ☐ D dar vuelta izquierda a 90 grados

34. Paso 27

- ☐ A conducir adelante a 300 mm
- ☐ C conducir adelante a 1600 mm

- ☐ B conducir adelante a 100 mm
- ☐ D conducir adelante a 600 mm

35. Paso 28

- ☐ A dar vuelta izquierda a 90 grados
☐ C dar vuelta izquierda a 180 grados

- ☐ B dar vuelta derecha a 180 grados
☐ D dar vuelta derecha a 90 grados

36. Paso 29

- ☐ A conducir adelante a 1600 mm
☐ C conducir adelante a 300 mm

- ☐ B conducir adelante a 100 mm
☐ D conducir adelante a 600 mm

37. ¿Por qué es importante aprender a programar?

38. ¿Para que utilizarías la programación en tu vida diaria?
