

FAQ

UNIDAD 2

PROGRAMACION DE ROBOTS

1. ¿En qué consiste la programación por hardware?
2. Mencione cómo se divide la programación por hardware
3. Cuáles son los elementos que se usan en robots simples y se requiere la puesta de diversos elementos como son fines de carrera, retenedores mecánicos, contactos, relevadores
4. Programación que actualmente se considera descontinuada, ya que a esta máquina no se le considera robot, dado que robot ahora implica ser reprogramable.
5. Qué tipo de lenguaje usa la programación por hardware?
6. Qué tipo de programación utiliza un cableado?
7. ¿Describa el tipo de programación considerada como la primera generación de la robótica?
8. Que es la programación “punto a punto”?
9. Qué tipo de programación se considera como la primera generación de la robótica
10. Que es un de robot manipulado a distancia?
11. Cite 3 desventajas de la Programación por Enseñanza
12. Mencione un ejemplo de robot manipulado a distancia
13. ¿Qué tipo de programación se aplicaría para programar un robot de pintura de carrocerías?
14. ¿Qué tipo de programación se aplicaría para programar un intercambiador de probetas de laboratorio?
15. ¿Qué tipo de programación se aplicaría para programar un robot de soldadura de carrocerías por puntos?

16. ¿De qué consta la Programación Definida Mecánicamente?
17. ¿Cuáles son las 3 principales maneras para establecer una conexión con un robot?
18. ¿Cuál de las 3 principales conexiones con un robot es la más primitiva y limitada?
19. Mencione los 3 pasos para la enseñanza y repetición
20. ¿En la Programación Textual Explícita a que se refiere la Programación Nivel Robot?
21. ¿En la Programación Textual Explícita a que se refiere la Programación Nivel Objeto?
22. ¿Cuáles son los 2 tipos de programación en los robots?
23. ¿En qué consiste la Programación por Enseñanza?
24. Mencione las 2 maneras en las que se puede llevar un robot por una trayectoria deseada
25. ¿Cuáles son los 2 tipos de programación gestual?
26. ¿Qué tipo de programación se aplicaría para un robot de paletizado?
27. Mencione 3 lenguajes de programación usados en la robótica mediante guiado extendido
28. ¿Describa el tipo de programación considerada como la primera generación de la robótica?
29. ¿Cuáles son los 3 algoritmos básicos usados para llevar un robot de una posición a otra?
30. ¿Por qué la velocidad debe ser lenta al enseñar movimientos al robot?
31. ¿En qué consiste la Programación Gestual?
32. ¿Cuáles son los 2 tipos de la programación gestual?
33. ¿En qué consiste la Programación Textual?
34. ¿Cómo funciona la programación de un robot mediante un dispositivo de enseñanza?
35. ¿Cómo funciona la programación de un robot por aprendizaje directo?
36. ¿En qué tipo de programación se requiere de disponer del robot para poder programarlo?
37. Haga un mapa conceptual de los elementos siguientes:
 - Programación de Robots
 - Programación No Textual
 - Programación Textual
 - Programación por Aprendizaje Directo (Guiado Pasivo)
 - Programación por aprendizaje mediante un dispositivo de enseñanza (guiado activo)
 - Programación Especificativa
 - Programación Explícita
 - Programación de tipo Guiado Pasivo Directo
 - Programación de tipo Guiado Pasivo por Maniquí
 - Programación por Guiado Básico
 - Programación por Guiado Extendido