

Atividade

Disciplina: Noções de Robótica

Professor (a): _____ Turma: _____

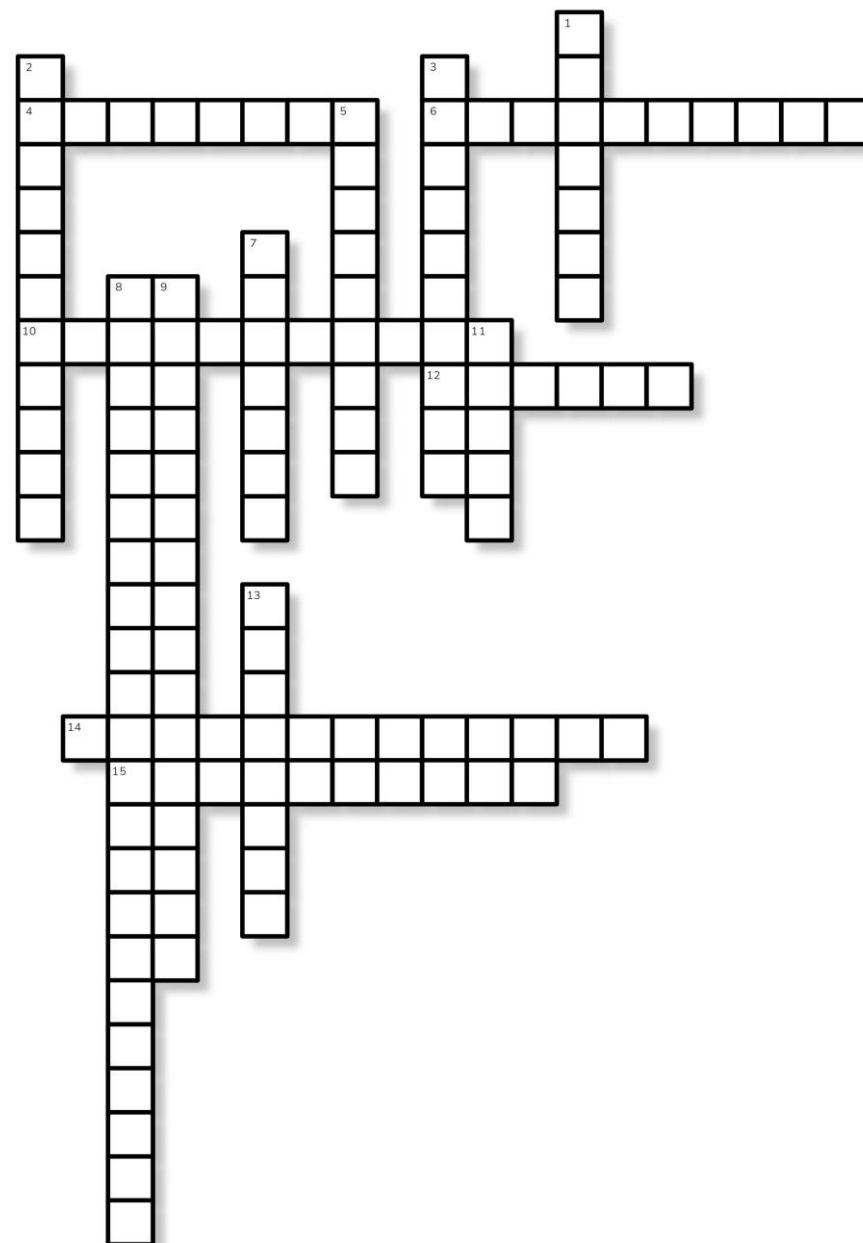
Aluno (a): _____

Horizontais

4. É a ciência e tecnologia que se dedica ao projeto, construção, operação e aplicação de máquinas programáveis.
6. Aplica princípios científicos e matemáticos para projetar e construir estruturas e sistemas.
10. A parte de um robô projetada para interagir com o ambiente, como um braço robótico.
12. A força de rotação ou torção, crucial para a capacidade de um atuador.
14. Conjunto de procedimentos e normas que visam prevenir riscos à saúde e ao meio ambiente, importante na robótica médica.
15. Sequências finitas e bem definidas de instruções para resolver um problema.

Verticais

1. Em IA, é algo que percebe seu ambiente e age sobre ele.
2. O processo de escrever instruções (código) que um computador ou robô pode entender e executar.
3. Tipo de motor elétrico que permite um controle preciso de posição, velocidade e aceleração.
5. O uso de tecnologias para controlar e monitorar processos e máquinas com o mínimo de intervenção humana.
7. Componente de um sistema que converte energia em movimento ou força, funcionando como "músculos" de um robô.
8. Campo da ciência da computação que busca desenvolver máquinas capazes de simular a capacidade humana de raciocinar e aprender.
9. Um pequeno computador contido em um único chip, o "cérebro" de muitos robôs.
11. Máquinas programáveis capazes de realizar tarefas de forma autônoma ou semiautônoma.
13. Dispositivos que detectam e respondem a estímulos do ambiente físico, como luz, calor ou movimento.

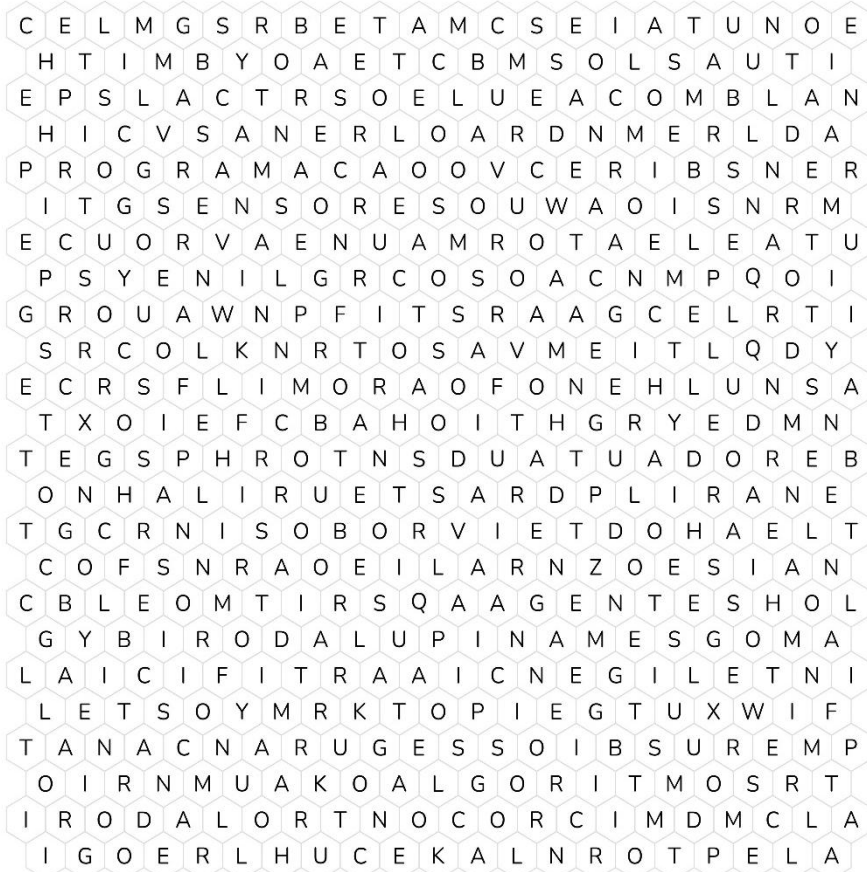


Atividade

Disciplina: Noções de Robótica

Professor (a): _____ Turma: _____

Aluno (a): _____



ENGENHARIA, BIOSSEGURANÇA, INTELIGÊNCIA ARTIFICIAL, SERVOMOTOR,
ROBÓTICA, TORQUE, SENSORES, AUTOMAÇÃO, MICROCONTROLADOR, ROBÔS,
AGENTES, ALGORITMOS, ATUADOR, MANIPULADOR, PROGRAMAÇÃO

Atividade

Disciplina: Noções de Robótica

Professor (a): _____ Turma: _____

Aluno (a): _____



ENGENHARIA, BIOSSEGURANÇA, INTELIGÊNCIA ARTIFICIAL, SERVOMOTOR,
ROBÓTICA, TORQUE, SENSORES, AUTOMAÇÃO, MICROCONTROLADOR, ROBÔS,
AGENTES, ALGORITMOS, ATUADOR, MANIPULADOR, PROGRAMAÇÃO