



GLOSARIO DE TERMINOS

A

- Actuadores:** Son los dispositivos de manipulación que posee un robot como por ejemplo: motores, servos etc.
- Acuciosidad:** Con diligencia, solicitud o prisa.
- Androides:** Autómata de figura de hombre.
- Automatización:** Utilizar máquinas automáticas para realizar procesos repetitivos (autómatas).
- Axones:** Células ganglionares situadas en el ojo encargadas de llevar señales al cerebro.

B

- Best-First:** Primero el Mejor.
- Bias:** Neurona siempre activa.
- Bidireccional:** Hace relación a los puertos de los microcontroladores capas de

enviar y recibir datos.

Bípeda: Robot de dos pies semejante al hombre.

Bit_slice Procesador usado en T3 es el AMD 2900

C

Counter: Son contadores incorporados en los microcontroladores.

D

Dieléctrico: Material a través de cuya masa se ejerce una inducción eléctrica.

DLLs: Librerías de enlace dinámico.

Drenador: Tipo de conexión de entrada o salida de un microcontrolador.

E

Espectral: Distribución de la intensidad de una radiación en función de una magnitud característica, como la longitud de onda, la energía, la frecuencia o la masa.

Espectromáticas: Resultado de la dispersión de un conjunto de radiaciones.

F

Fiabilidad: Equipo electrónico con un rendimiento bastante aceptable.

Fotoeléctricamente: Electricidad producida por el desprendimiento de electrones debido a la acción de la luz.

Fotolitografía: Permite al diseñador crear centenares de miles de transistores en un solo chip.

G

GDL O DOF: (Degrees of freedom) numero de grados de libertad.

GUI: Programación que utiliza la interfaz gráfica de usuario.

H

Heuriskein: Palabra griega que significa descubrir, encontrar.

Híbridos: Se dice de todo lo que es producto de elementos de distinta naturaleza.

I

Isotrópicas Aquellas antenas que radian por igual en todas las direcciones se llaman isotrópicas y su ganancia es de 1.

M

Mecanización: Es la utilización de máquinas o medios mecánicos en los trabajos duros.

Metamorfismo: Flexibilidad funcional de un robot a través del cambio de su configuración por el propio robot.

Microcontrolador: Es un circuito programable capaz de ejecutar órdenes o secuencias que están grabadas en su memoria.

Microprocesado: Dispositivo Controlado por un chip con millares de transistores integrados, que realiza alguna determinada función de los computadores electrónicos digitales.

Modelización: Modelado de piezas y partes que en conjunto generar un sistema.

Monolíticos: Semiconductores que están fabricados sobre un único cristal de silicio.

Morfológica: Trata de la forma de los seres orgánicos y de las modificaciones o transformaciones que experimenta.

MPEG: (Moving Picture Experts Group). Este grupo trabaja para crear estándares para la codificación de audio y vídeo.

Múltipodos: Robot que poseen muchos pies.

O

Orcad: Software para el diseño de circuitos impresos.

P

Parametrización: Parámetros de la señal de voz

Pasabanda: Filtros electrónicos

Pasbajos: Filtros electrónico

Perceptrón: Este modelo de red neuronal basado en el funcionamiento de ojo humano.

Pic: Circuito integrado programable.

Piezoeléctricas: Son materiales transductores de presión formadores por un cristal de cuarzo y cerámicos. Cuando se aplica se aplica una fuerza en las placas en los extremos del transductor se produce un voltaje proporcional a la fuerza ejercida.

Pitch: Elevación de la muñeca de un robot

Poliarticulados: Unión entre dos piezas rígidas que permite el movimiento relativo entre ellas.

Pull-up: Son resistencia internas de los microcontroladores las cuales se activan por software.

R

Resonancia: Prolongación del sonido, que se va disminuyendo por grados. Fenómeno que se produce al coincidir la frecuencia propia de un sistema mecánico, eléctrico, etc., con la frecuencia de una excitación externa.

Robota: Palabra checoslovaca que define una labor repetitiva o trabajo

forzado.

Robotización: Proceso que utilizan máquinas que realizan los procesos duros, tediosos y peligros para el hombre y de una forma similar.

Roll: Giro de la muñeca de un robot.

RS: Sistemas de reconocimiento de la voz.

RXI: Entrada del interfaz serie.

S

sensoriomotor Relaciona patrones sensoriales (recogidos por algún sensor en el campo de trabajo) con las ordenes motoras necesarias.

Servocontrol: Sistema de las articulaciones de un robot

T

Teach_pendant: Dispositivo de enseñanza

Timer: Son temporizadores que poseen los microcontroladores.

Tomografía: Técnica de registro gráfico de imágenes corporales, correspondiente a un plano predeterminado. De acuerdo con los mecanismos utilizados y los procedimientos técnicos seguidos, existen tomografías de rayos X, axial computadorizada, de ultrasonido, de emisión de positrones y de resonancia magnética.

Tracto vocal: Correspondiente a la excitación y la que corresponde al filtro resonador.

Transductor: Convierte magnitudes físicas en señales eléctricas.

TXD: Salida del interfaz serie.

U

Unívocamente:	Que tiene igual naturaleza o valor que otra cosa.
V	
Vcc	Voltage corriente continúa.
VoCoders:	Proveniente de los términos Voice (voz) y Encoder (codificador).
Vpp	Voltage de programación.
Vss	Voltage de referencia.
Y	
Yaw:	Desviación de la muñeca de un robot.
Yuxtaposición:	Poner algo junto a otra cosa o inmediata a ella.
Z	
Zoomórficos:	Que tiene forma o apariencia de animal.