


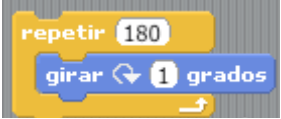


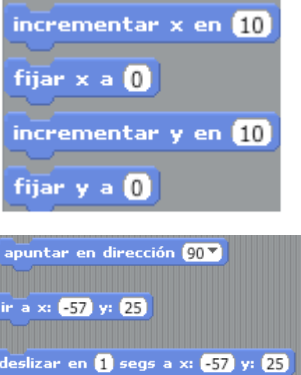
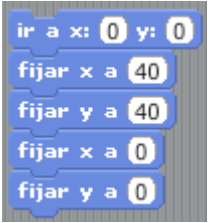

ANEXO 3. Una taxonomía de los movimientos en el plano: “decir para hacer” (en un entorno previamente conocido y fijo)


ANEXO 3.

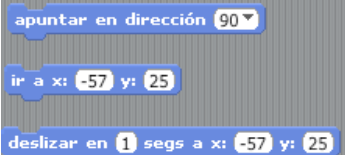
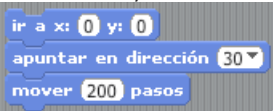

Una taxonomía de los movimientos en el plano: “decir para hacer” (en un entorno previamente conocido y fijo)

Movimientos en el Plano en COORDENADAS INTRÍNSECAS (coordenadas polares con origen local en el robot)		
PROCEDIMIENTOS	TAREAS (Clases de Tareas)	EJEMPLOS
Movimientos “ DISCRETOS ”		
	Avances / Retrocesos	
	Giros	
Movimientos “ CONTINUOS ”		
	Avance Avance “paso a paso”	
	Giro Giro “grado a grado”	

	Avance + Giro = Circunferencia	
--	-----------------------------------	---

Movimientos en el Plano en COORDENADAS CARTESIANAS (con origen en el escenario)		
PROCEDIMIENTOS	TAREAS (Clases de Tareas)	EJEMPLOS
Movimientos “DISCRETOS”		
	Desplazamientos a un punto (x, y) en el plano	Dibujar un cuadrado de 40 pasos en el primer cuadrante 
Movimientos “CONTINUOS”		
	Avance Avance “paso a paso”	Avanzar 200 pasos entre $0 \leq X \leq 200$ 

	<p>Avance + Giro = Cir- cunferen- cia</p>	<p>Circunferencia de radio 50</p> 
--	---	--

Movimientos en COORDENADAS POLARES (con origen en el escenario)		
PROCEDIMIENTOS	TAREAS (Clases de Tareas)	EJEMPLOS
Movimientos “DISCRETOS”		
	<p>Desplazamientos a un punto (r, a) en el plano (con el origen de a en un eje vertical)</p>	<p>Ir al punto (200, 30º)</p> 
Movimientos “CONTINUOS”		
	<p>Desplazamientos continuos en el plano por puntos dados en coordenadas polares</p>	<p>Circunferencia de radio 50</p> 

Movimientos en **COORDENADAS ANGULARES**

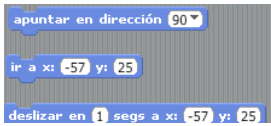
(con origen en el eje del motor)

En SCRATCH/BYOB no hay Procedimientos. Ver los Procedimientos en **ENCHANTING**

Movimientos en **COORDENADAS ESPACIO-TEMPORALES**

(alcanzar una posición x,y en un tiempo t)

Movimientos “CONTINUOS”



Desplazamientos en el plano a lo largo del tiempo

Un movimiento con velocidad = 50 pasos/segundo

