




Co-funded by the  
Erasmus+ Programme  
of the European Union 

Co-funded by the  
Erasmus+ Programme  
of the European Union 



## DESARROLLO DE UN PROGRAMA DE FORMACIÓN PARA POTENCIAR EL USO DE LAS HERRAMIENTAS TIC EN LA APLICACIÓN DE LA AGRICULTURA DE PRECISIÓN

2018-1-ES01-KA202-050709

### **Evaluación del paquete de formación**

Autores: INRAE

Fecha: Mayo 2021

*Este proyecto ha sido financiado con el apoyo de la Comisión Europea. Esta publicación refleja únicamente la opinión del autor, y la Comisión no se hace responsable del uso que pueda hacerse de la información contenida en ella.*

## Responde las siguientes preguntas

1. Estructura de Sistemas Automatizados
  - a) La parte Operativa permite controlar el AS
  - b) La interfaz hombre-máquina forma parte del AS
  - c) La parte de control no es esencial para un AS
  
2. La parte operativa
  - a) Incluye sensores y actuadores
  - b) No se encuentra en un tractor con control de tiro
  - c) No proporciona ninguna retroalimentación al operador.
  
3. La parte de control
  - a) Es el cerebro del AS
  - b) Siempre es una computadora
  - c) No tiene comunicación directa con el operador
  
4. Un interruptor normalmente abierto (NO)
  - a) Está abierto cuando está activado
  - b) Se cierra cuando se suelta
  - c) Se puede asociar con un interruptor normalmente cerrado
  
5. Una puerta combinatoria O
  - a) Da prioridad a una de las entradas
  - b) Añade señales de entrada
  - c) Multiplicar las señales de entrada
  
6. El control de un AS
  - a) Una automatización de bucle abierto es más precisa que una de bucle cerrado
  - b) Un controlador PID utiliza información proporcional-integrada-derivada
  - c) La lógica difusa ayuda a tomar decisiones basadas en información binaria
  
7. Control de una abonadora
  - a) El caudal de fertilizante es función de la posición de la trampilla
  - b) Un esparcidor DPA no puede adaptar el caudal a la velocidad de desplazamiento
  - c) El ancho del esparcidor se puede ajustar con la posición de la trampilla
  
8. Control de un esparcidor de estiércol
  - a) En un esparcidor estándar, el flujo de estiércol es constante durante todo el vaciado
  - b) El caudal de estiércol se puede controlar con células de peso
  - c) El caudal de estiércol no afecta la cantidad/ha



#### 9. Robots

- a) Corresponden a AS con un alto nivel de autonomía
- b) Solo se encuentran en la ganadería
- c) No corresponde a AS

#### 10. Deshierbe

- a) En las primeras etapas del cultivo, el deshierbe es más fácil en el interior de la hilera que en el entre hileras.
- b) Una flota de pequeños robots de malezas es preferible a una gran máquina para la compactación del suelo
- c) El deshierbe solo es posible por medios mecánicos

#### 11. Robots de recolección/cosecha

- a) Requieren funcionalidad de prensión
- b) Trabajo solo en invernadero
- c) Corresponden a un mercado limitado

Respuestas 1.b., 2.a., 3.a., 4.c., 5.b., 6.b., 7.a., 8.b., 9.a., 10.b., 11.a.