

PREPARATORIA 8

Requisitos para presentar 4ª, 5ª y/o 6ª oportunidad

Semestre Agosto – Diciembre 2019

Materia: Tecnología de la Información y de la Comunicación 2 (TIC 2)

Coordinador: María del Carmen Vázquez Castro

I.- Indicaciones:

- Realizar las Actividades Integradoras de cada Etapa del libro de Texto TIC 2 y grabarlas en un CD o en una USB.
- Imprimir el Laboratorio de TIC 2 y contestarlo en su totalidad.

II.- Requisitos:

- Entregar personalmente al Coordinador de TIC el Laboratorio de TIC 2 así como el CD o la USB con las Actividades Integradoras resueltas, en un sobre cerrado con los siguientes datos: nombre del alumno, matrícula, grupo, turno y materia.
- Fecha de entrega: **martes 22 de Octubre de 2019.**
- Hora: **7:00 a 11:00 am.**
- Lugar: **Aula 1, 2, 5 ó 7.**
- La entrega del portafolio es exclusivamente con el Coordinador, el día, hora y lugar señalado.
- El CD y/o la USB no se regresan, se quedan en resguardo con el Coordinador.

III.- Para la evaluación sumativa se tomarán en cuenta los siguientes criterios:

El Portafolio valor de 30%

El examen valor de 70%

Total calificación 100%

IV.- Fecha de Revisión: martes 29 de Octubre de 11:30 a 12:30 am en Biblioteca.

Atentamente

Subdirección Académica

 <p>UANL UNIVERSIDAD AUTÓNOMA DE NUEVO LEÓN</p>	<p>PREPARATORIA 8</p> <p>Laboratorio de Tecnología de la Información y de la Comunicación 2</p>		
<p>Matrícula:</p>	<p>Nombre:</p>	<p>Grupo:</p>	<p>Semestre:</p>

INSTRUCCIONES: Lee cuidadosamente todas y cada una de las preguntas que aparecen a continuación, contesta lo que se te pide en cada punto. Tu maestro te indicará la forma y tiempo en que entregarás este laboratorio.

ETAPA 1 PRINCIPIOS BÁSICOS DE PROGRAMACIÓN

I. COLOCA EN EL PARÉNTESIS LA LETRA QUE CORRESPONDA A CADA UNO DE LOS CONCEPTOS QUE SE PIDEN.

- () 1.- Es la metodología o proceso para construir un programa. Durante este proceso el programa es escrito de acorde a una sintaxis de un lenguaje de programación, se prueba, se depura, se implanta y se le da mantenimiento.
 - A) EXACTO, CLARO, EFICIENTE Y PORTABLE**
 - B) SOFTWARE DE SISTEMA Y DE APLICACIÓN**
 - C) PROGRAMACIÓN**
 - D) LENGUAJE DE PROGRAMACIÓN**
 - E) PROGRAMA**

- () 2.- Es el conjunto de símbolos, vocablos y reglas (sintaxis) que controlan el comportamiento físico y lógico de una computadora. Permite al programador, entre otras cosas, especificar los datos que van a ser procesados y almacenados en ella.
 - A) EXACTO, CLARO, EFICIENTE Y PORTABLE**
 - B) SOFTWARE DE SISTEMA Y DE APLICACIÓN**
 - C) PROGRAMACIÓN**
 - D) LENGUAJE DE PROGRAMACIÓN**
 - E) PROGRAMA**

- () 3.- Es un conjunto de instrucciones, comandos, órdenes y procedimientos escritos en un lenguaje de programación para que una computadora pueda realizar una tarea determinada de manera exacta y rápida.
 - A) EXACTO, CLARO, EFICIENTE Y PORTABLE**
 - B) SOFTWARE DE SISTEMA Y DE APLICACIÓN**
 - C) PROGRAMACIÓN**
 - D) LENGUAJE DE PROGRAMACIÓN**
 - E) PROGRAMA**

- () 4.- Son las condiciones que debe tener un programa de calidad
 - A) EXACTO, CLARO, EFICIENTE Y PORTABLE**
 - B) SOFTWARE DE SISTEMA Y DE APLICACIÓN**
 - C) PROGRAMACIÓN**
 - D) LENGUAJE DE PROGRAMACIÓN**
 - E) PROGRAMA**

II. SUBRAYA LA RESPUESTA CORRECTA

- 5.- Fase del proceso de programación donde el problema es definido y comprendido claramente
 - A) ANÁLISIS DEL PROBLEMA**
 - B) DEFINICIÓN DEL PROBLEMA**
 - C) DISEÑO**
 - D) CODIFICACIÓN**
 - E) DEPURACIÓN**

- 6.- Fase del proceso de programación donde se analiza punto a punto el problema o tarea, es pensar en las operaciones que se necesitan para resolverlo, los tipos de datos que se van a manejar y la relación con la vida cotidiana.
 - A) ANÁLISIS DEL PROBLEMA**
 - B) DEFINICIÓN DEL PROBLEMA**
 - C) DISEÑO**
 - D) CODIFICACIÓN**
 - E) DEPURACIÓN**

- 7.- Fase donde se diseña el algoritmo, el diagrama de flujo y se lleva a cabo la prueba de escritorio.
 - A) ANÁLISIS DEL PROBLEMA**
 - B) DEFINICIÓN DEL PROBLEMA**
 - C) DISEÑO**
 - D) CODIFICACIÓN**
 - E) DEPURACIÓN**

- 8.- Es la clasificación de los tipos de datos
 - A) LÓGICAS**
 - B) SALIDA**
 - C) CONSTANTES, VARIABLES Y EXPRESIONES**
 - D) COMPARACIÓN**
 - E) ARITMÉTICAS**

- 9.- Tipo de datos que no cambian su valor durante el desarrollo o ejecución de un programa
 - A) EXPRESIONES**
 - B) VARIABLES**
 - C) CONSTANTES**
 - D) LÓGICOS**
 - E) ARITMÉTICOS**

10.- Tipo de datos que cambian o modifican su valor durante el desarrollo o ejecución de un programa
A) EXPRESIONES B) VARIABLES C) CONSTANTES
D) LÓGICOS E) ARITMÉTICOS

11.- Forma en que se clasifican las Contantes y las Variables
A) NUMÉRICAS Y LÓGICAS B) ARITMÉTICAS Y LÓGICAS C) NUMÉRICAS Y ALFANUMÉRICAS
D) OPERADORES Y EXPRESIONES E) TEXTO Y NÚMEROS

12.- Forma en que se clasifican los tipos de operadores
A) OPERADORES, EXPRESIONES Y ALFANUMÉRICOS B) ARITMÉTICOS, DE COMARACIÓN Y LÓGICOS C) LÓGICOS, ANALÓGICOS Y DE COMPARACIÓN
D) TEXTO, NÚMERO Y ALFANUMÉRICO E) NUMÉRICOS Y ALFANUMÉRICOS

13.- Del ejemplo siguiente determina a qué tipo de dato pertenece DESCUENTO:

$\text{DESCUENTO} = (\text{PRECIO} * 30) / 100$

A) CONSTANTE NUMÉRICA B) CONSTANTE ALFANUMÉRICA C) VARIABLE NUMÉRICA
D) EXPRESIÓN E) VARIABLE ALFANUMÉRICA

14.- Forma en que se clasifican las Contantes y las Variables
A) NUMÉRICAS Y LÓGICAS B) ARITMÉTICAS Y LÓGICAS C) NUMÉRICAS Y ALFANUMÉRICAS
D) OPERADORES Y EXPRESIONES E) TEXTO Y NÚMEROS

15.- Fase de la metodología de la programación que consiste en desarrollar el procedimiento para resolver el problema.
A) ANÁLISIS DEL PROBLEMA B) DEFINICIÓN DEL PROBLEMA C) DISEÑO
D) MANTENIMIENTO E) DEPURACIÓN

III. RELACIONA AMBAS COLUMNAS

- () 16.- Conjunto de pasos ordenados de forma lógica que describen la solución de un problema o tarea determinada A) SECUENCIALES, CONDICIONALES Y CÍCLICOS
B) ALGORITMO
- () 17.- De acuerdo a como son descritos los algoritmos, estos pueden ser de diversos tipos C) TENER PRINCIPIO Y FIN; CANTIDAD FINITA DE PASOS; PASOS ORDENADOS LÓGICAMENTE Y LOS PASOS BUSCAN SOLUCIONAR EL PROBLEMA DE MANERA LÓGICA
- () 18.- Son características de los algoritmos D) PRUEBA DE ESCRITORIO

IV. RELACIONA AMBAS COLUMNAS

- () 19.- Es el tipo de algoritmo donde los pasos se ejecutan o describen de principio a fin sin saltos o brincos A) CONDICIONALES
B) SECUENCIALES
- () 20.- Es el tipo de algoritmo donde se tiene la necesidad de tomar decisiones en alguno de los pasos debido a condiciones que nos llevan a responder verdadero o falso C) CÍCLICOS
D) DE COMPARACIÓN
- () 21.- Es el tipo de algoritmo donde existen acciones o pasos que se repiten mientras o hasta que una condición se cumpla

V. SUBRAYA LA RESPUESTA CORRECTA

22.- Identifica a qué tipo de algoritmo pertenece la siguiente secuencia de pasos:

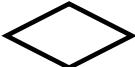
- | |
|--|
| <ol style="list-style-type: none"> 1. Inicio 2. Pedir la cantidad de horas trabajadas 3. Preguntar si horas trabajadas exceden de 48, entonces 4. No: Calcular sueldo, ir al paso 7 5. Si: Calcular las horas extras 6. Calcular sueldo 7. Imprimir el sueldo a pagar 8. Fin |
|--|

- A) Secuencial
- B) Condicional
- C) Cíclico
- D) Bloques
- E) Circular

23.- Es la representación gráfica de un algoritmo, es una de las herramientas de programación que permite visualizar de manera general el desarrollo de la solución de un problema

- A) DIAGRAMA DE FLUJO
- B) ALGORITMO GRÁFICO
- C) FLUJO DE DATOS
- D) FLUJO DE INFORMACIÓN
- E) DIAGRAMA DE BLOQUES

24.- Tipo de bloque que indica en donde comienza y termina el diagrama de flujo

- A) 
- B) 
- C) 
- D) 
- E) 

25.- Tipo de bloque que se utiliza para indicar operaciones aritméticas o transferencias de datos dentro del proceso

- A) 
- B) 
- C) 
- D) 
- E) 

26.- Tipo de bloque que indica el flujo o dirección del proceso, es la conexión de un bloque a otro

- A) 
- B) 
- C) 
- D) 
- E) 

27.- Tipo de bloque que se utiliza para representar una verificación o comparación lógica dentro del proceso

- A) 
- B) 
- C) 
- D) 
- E) 

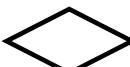
28.- Tipo de bloque que se utiliza para representar una entrada o lectura de datos

- A) 
- B) 
- C) 
- D) 
- E) 

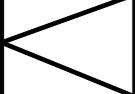
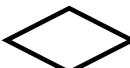
29.- Tipo de bloque que indica la conexión en donde se debe de continuar el flujo de los datos

- A) 
- B) 
- C) 
- D) 
- E) 

30.- Tipo de bloque que indica el resultado final o parcial del proceso, también se utiliza para dar mensajes o comentarios

- A) 
- B) 
- C) 
- D) 
- E) 

31.- Tipo de bloque que indica operaciones repetitivas dentro del diagrama de flujo

- A) 
- B) 
- C) 
- D) 
- E) 

44.- Del programa anterior determina a qué tipo de datos pertenece SUELDO

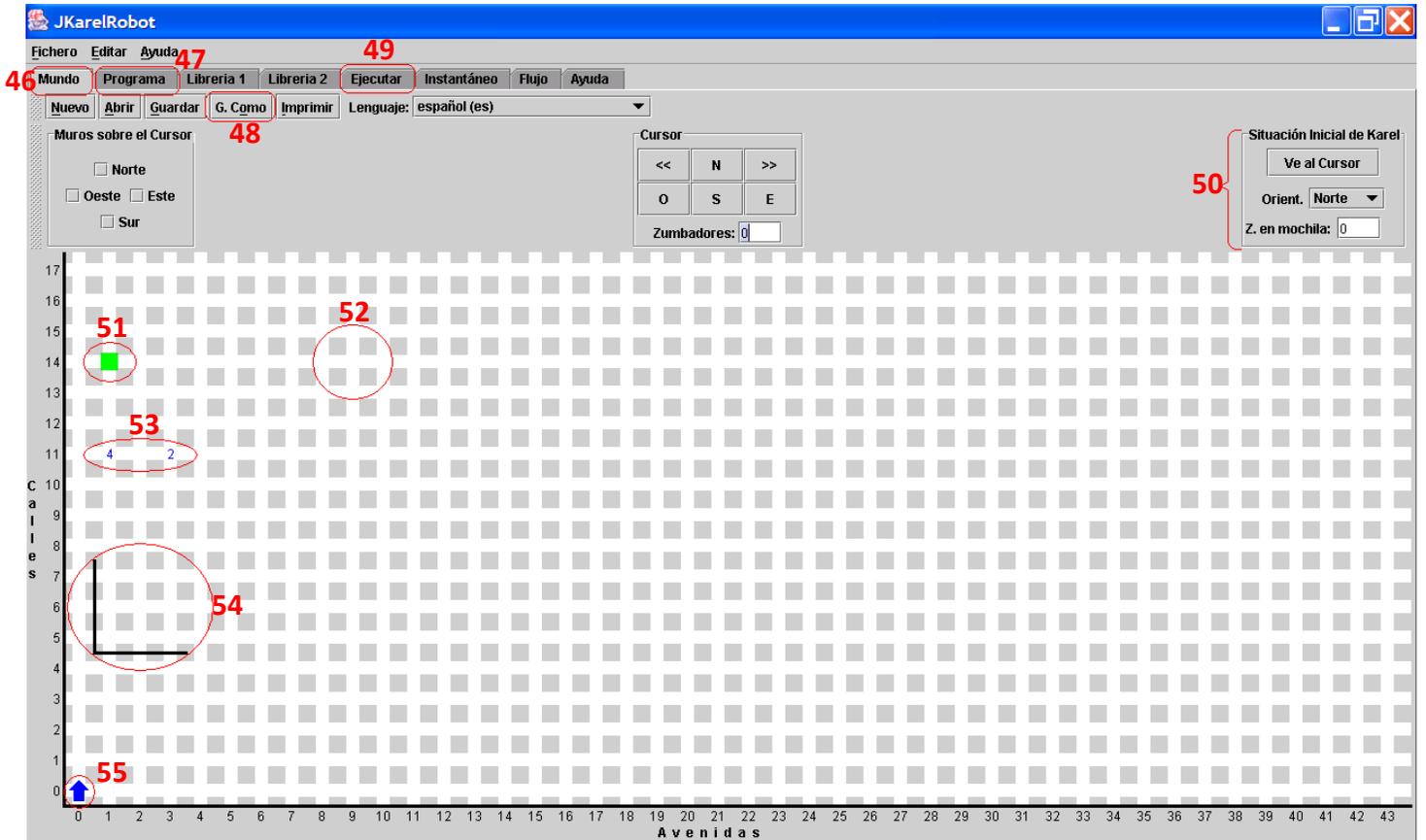
- A) VARIABLE NUMÉRICA B) VARIABLE ALFANUMÉRICA C) EXPRESIÓN
 D) CONSTANTE NUMÉRICA E) CONSTANTE ALFANUMÉRICA

45.- Del programa anterior (en el boque C) determina, ¿Qué tipos de operadores se están empleando?

- A) ARITMÉTICOS B) DE COMPARACIÓN C) DISYUNCIÓN
 D) LÓGICOS E) CONJUNCIÓN

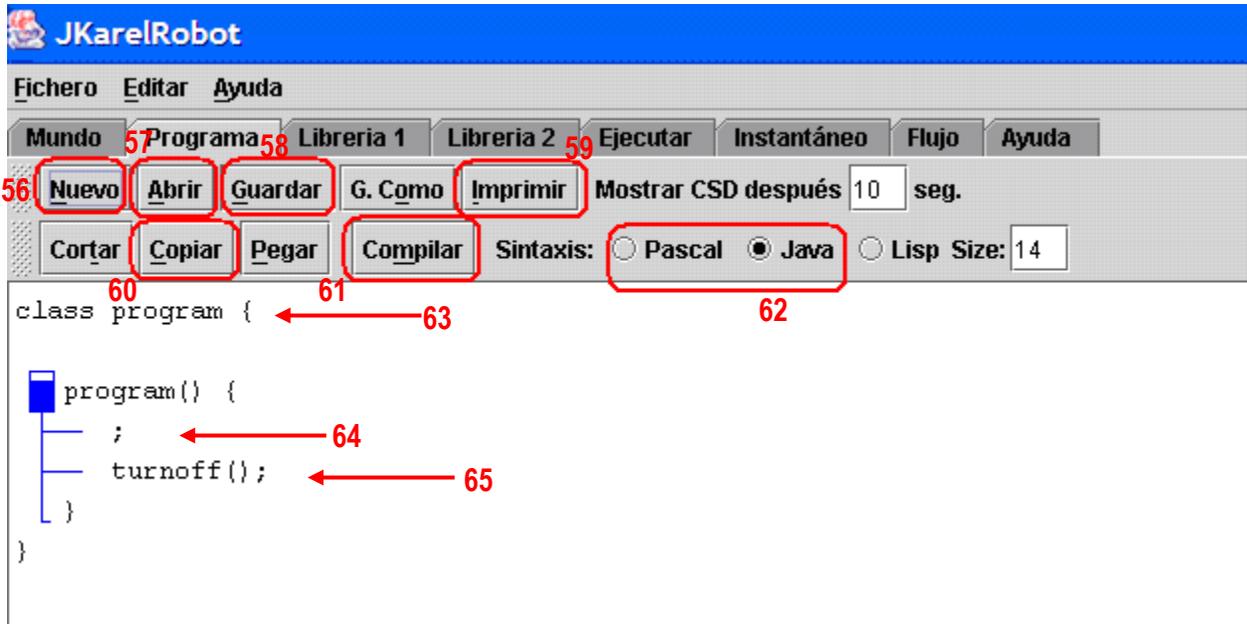
ETAPA 2 AMBIENTE GRÁFICO DEL ROBOT KAREL

IX. DESCRIBE BREVEMENTE EL NOMBRE Y LA FUNCIÓN DE LOS ELEMENTOS SEÑALADOS EN LA PANTALLA DE KAREL



	ELEMENTO	DESCRIPCIÓN
46.-		
47.-		
48.-		
49.-		
50.-		
51.-		
52.-		
53.-		
54.-		
55.-		

X. A PARTIR DE LA SIGUIENTE ILUSTRACIÓN DESCRIBE BREVEMENTE LA FUNCIÓN QUE REALIZA CADA BOTÓN Y SECCIÓN INDICADA.



56.-	
57.-	
58.-	
59.-	
60.-	
61.-	
62.-	
63.-	
64.-	
65.-	

XI. SUBRAYA LA RESPUESTA CORRECTA

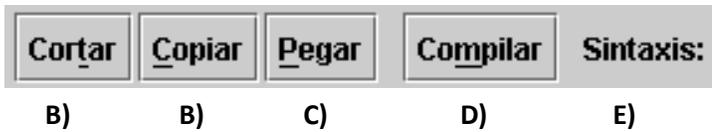
66.- Sección de la pantalla de Robot Karel que está dividido en calles y avenidas, además de pequeños cuadros que representan las manzanas de la ciudad.

- A) SECCIÓN EJECUTAR B) SECCIÓN MUNDO C) SECCIÓN PROGRAMA
D) SECCIÓN MOCHILA E) SECCIÓN CÓDIGO

67.- Está representado por la flecha azul que se encuentra en la parte inferior izquierda del mundo

- A) LA MOCHILA B) LOS SENSORES C) ROBOT KAREL
D) LAS BARDAS E) EL CURSOR

XV. RELACIONA AMBAS COLUMNAS



- () 82.- Se utiliza para revisar línea por línea con el propósito de detectar algún error.
- () 83.- Se utiliza para sacar una copia de una serie de instrucciones y duplicarlas en otra parte del programa.
- () 84.- Se encarga de mover o duplicar a otra parte del programa la serie de instrucciones que fueron seleccionadas al cortar o copiar
- () 85.- Se utilizar para mover una serie de instrucciones a otra parte del programa

XVI. SUBRAYA LA RESPUESTA CORRECTA

86.- Es la Sección o pestaña donde se muestra del lado izquierdo de la pantalla el programa que estamos editando y del lado derecho el mundo que hemos diseñado previamente.

- A) SECCIÓN EJECUTAR B) SECCIÓN MUNDO C) SECCIÓN PROGRAMA
D) SECCIÓN COMPILAR E) SECCIÓN IMPRIMIR

87.- Es el botón de la Sección Ejecutar para que aparezca el programa y el mundo en su configuración inicial.

- A) ADELANTE B) SIGUIENTE INSTR C) PASOS MIN
D) INICIALIZAR E) CORRER

88 - Es el botón de la Sección Ejecutar que permite visualizar en forma simultánea la ejecución de cada paso en el programa

- A) ADELANTE B) SIGUIENTE INSTR C) PASOS MIN
D) INICIALIZAR E) CORRER

89.- Son los pasos que llevarías a cabo para Ejecutar un programa, una vez que hayas elaborado el Mundo de Karel, capturado y compilado el programa.

- A) SECCIÓN EJECUTAR: INICIALIZAR Y CORRER
B) SECCIÓN MUNDO: INICIALIZAR Y CORRER
C) SECCIÓN PROGRAMA: INICIALIZAR Y CORRER
D) SECCIÓN EJECUTAR: CORRER E INICIALIZAR
E) SECCIÓN MUNDO: CORRER E INICIALIZAR

90.- Son instrucciones que se emplean para detectar las condiciones del entorno del Robot Karel y van incluidas dentro de un comando. Permiten detectar diversas condiciones dentro de una instrucción if o while, ellos contestaran falso o verdadero según corresponda.

- A) BOTONES B) SENSORES C) CURSORES
D) BARDAS E) ZUMBADORES

91.- Sensor que indica ¿Está despejado al frente?

- A) frontIsClear () B) frontIsBlocked () C) facingEast ()
D) righthIsBlocked () E) facingNorth ()

92.- Sensor que indica ¿Estoy junto a un trompo?

- A) anyBeepersInBeeperBag () B) noBeepersInBeeperBag () C) nextToABeeper ()
D) righthIsBlocked () E) notNextToABeeper ()

93.- Sensor que indica ¿Estoy en dirección Este?

- A) frontIsClear () B) frontIsBlocked () C) facingEast ()
D) righthIsBlocked () E) facingNorth ()

94.- Sensor que indica ¿Está bloqueado al frente?

- A) frontIsClear () B) frontIsBlocked () C) facingEast ()
D) facingNorth () E) righthIsBlocked ()

- 95.- Sensor que indica ¿No estoy junto a un trompo?
A) notNextToABeeper () **B) frontIsBlocked ()** **C) facingEast ()**
D) facingNorth () **E) rightIsBlocked ()**
- 96.- Sensor que indica ¿Estoy en dirección Oeste?
A) facingNorth () **B) leftIsBlocked ()** **C) facingSouth ()**
D) facingWest () **E) facingEast ()**
- 97.- Sensor que indica ¿Está despejado a mi izquierda?
A) rightIsClear () **B) leftIsBlocked ()** **C) leftIsClear ()**
D) facingWest () **E) rightIsBlocked ()**
- 98.- Sensor que indica ¿Hay algún trompo en mi mochila de trompos?
A) noBeepersInBeeperBag () **B) nextToABeeper ()** **C) notNextToABeeper ()**
D) facingNorth () **E) anyBeepersInBeeperBag ()**
- 99.- Sensor que indica ¿No estoy en dirección Norte?
A) rightIsClear () **B) leftIsBlocked ()** **C) leftIsClear ()**
D) NotfacingNorth () **E) rightIsBlocked ()**
- 100.- Sensor que indica ¿Está bloqueado a mi izquierda?
A) frontIsClear () **B) frontIsBlocked ()** **C) facingEast ()**
D) rightIsBlocked () **E) leftIsBlocked ()**
- 101.- Sensor que indica ¿No hay trompo en mi mochila de trompos?
A) frontIsClear () **B) noBeepersInBeeperBag ()** **C) facingEast ()**
D) rightIsBlocked () **E) leftIsBlocked ()**
- 102.- Sensor que indica ¿No estoy en dirección Sur?
A) rightIsClear () **B) leftIsBlocked ()** **C) leftIsClear ()**
D) rightIsBlocked () **E) NotfacingSouth ()**
- 103.- Sensor que indica ¿Está despejado a mi derecha?
A) leftIsClear () **B) leftIsBlocked ()** **C) facingSouth ()**
D) facingWest () **E) rightIsClear ()**
- 104.- Sensor que indica ¿Estoy en dirección Norte?
A) rightIsClear () **B) facingNorth ()** **C) leftIsClear ()**
D) NotfacingNorth () **E) rightIsBlocked ()**
- 105.- Sensor que indica ¿No estoy en dirección Este?
A) NotfacingEast () **B) facingEast ()** **C) leftIsClear ()**
D) rightIsBlocked () **E) NotfacingSouth ()**
- 106.- Sensor que indica ¿Está bloqueado a mi derecha?
A) frontIsClear () **B) frontIsBlocked ()** **C) facingEast ()**
D) rightIsBlocked () **E) facingNorth ()**
- 107.- Sensor que indica ¿Estoy en dirección Sur?
A) rightIsClear () **B) facingSouth ()** **C) NotfacingSouth ()**
D) rightIsBlocked () **E) leftIsBlocked ()**
- 108.- Sensor que indica ¿No estoy en dirección Oeste?
A) facingEast () **B) facingSouth ()** **C) notFacingEast ()**
D) facingWest () **E) notFacingWest ()**

ETAPA 3 PROGRAMACIÓN BÁSICA EN ROBOT KAREL

XVII. SUBRAYA LA RESPUESTA CORRECTA

109.- Existe una gran variedad de comandos que se emplean en la programación del Robot Karel, del siguiente listado selecciona aquellos que correspondan al grupo de comandos básicos.

- A) 1,4,5,7,8
- B) 2,3,4,7,8
- C) 3,4,5,6,7
- D) 4,5,6,7,8
- E) 1,2,4,5,6

1.- move ()	2.- turnleft ()	3.- Program ()	4.- putbeeper ()
5.- turnoff ()	6.- pickbeeper ()	7.- Class program {	8.- iterate ()

110.- Es la forma correcta en que se escriben las instrucciones, es bien importante porque un carácter extra o de menos como una coma, un punto o un espacio marcará error en el programa al momento de estarlo capturando

- A) SINTAXIS
- B) SEMÁNTICA
- C) COMANDO
- D) SENTENCIA
- E) GRAMÁTICA

111.- Comando que se emplea para avanzar al Robot Karel una cuadra sobre la calle o avenida en la dirección en que se encuentre orientado

- A) PUTBEEPER ()
- B) TURNOFF ()
- C) MOVE ()
- D) TURNLEFT ()
- E) PICKBEEPER ()

112.- Comando que se emplea para hacer girar al Robot Karel 90 grados a su izquierda

- A) PICKBEEPER ()
- B) TURNOFF ()
- C) PUTBEEPER ()
- D) TURNLEFT ()
- E) MOVE ()

113.- Comando que se emplea para que el Robot Karel deje un trompo o zumbador en la esquina donde se encuentre parado.

- A) TURNOFF ()
- B) PUTBEEPER ()
- C) MOVE ()
- D) PICKBEEPER ()
- E) TURNLEFT ()

114.- ¿Cuántos trompos debe tener Karel en su mochila para poder utilizar la instrucción putbeeper() y no marque error el programa?

- A) AL MENOS UNO
- B) NINGUNO
- C) DIEZ
- D) CERO
- E) AL MENOS DOS

115.- Comando que se emplea para que el Robot Karel levante un trompo de la esquina en donde se encuentre parado.

- A) PICKBEEPER ()
- B) TURNOFF ()
- C) PUTBEEPER ()
- D) TURNLEFT ()
- E) MOVE ()

116.- ¿Cuáles son los requisitos para poder utilizar la instrucción pickbeeper () y no marque error el programa?

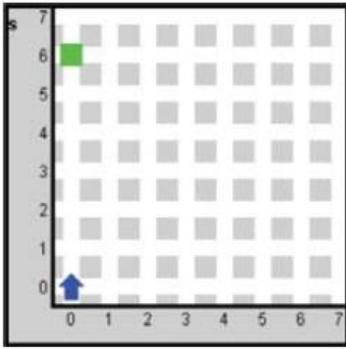
- A) KAREL DEBE ESTAR EN UNA ESQUINA DONDE HAYA AL MENOS UN TROMPO O ZUMBADOR
- B) KAREL DEBE ESTAR EN UNA ESQUINA DONDE HAYA AL MENOS DIEZ TROMPOS O ZUMBADORES
- C) KAREL DEBE ESTAR EN UNA AVENIDA
- D) KAREL DEBE ESTAR EN UNA ESQUINA AL NORTE
- E) KAREL DEBE TENER DIEZ ZUMBADORES EN SU MOCHILA

117.- Comando que se emplea para que el Robot Karel deje de realizar cualquier tarea.

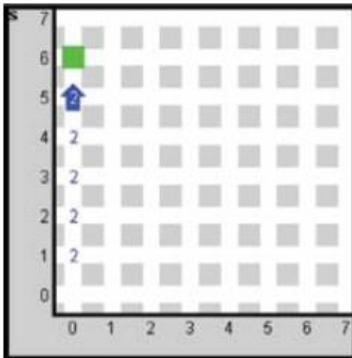
- A) PUTBEEPER ()
- B) PICKBEEPER ()
- C) TURNLEFT ()
- D) TURNOFF ()
- E) MOVE ()

118.- Completa el siguiente programa con los comandos básicos que hacen falta para que karel cumpla su recorrido

MUNDO INICIAL:



MUNDO FINAL:



PROGRAMA:

```
class program (
    program() {
        ← ( )
        putbeeper ();
        putbeeper ();
        move ();
        putbeeper ();
        ← ( )
        move ();
        putbeeper ();
        putbeeper ();
        move ();
        putbeeper ();
        putbeeper ();
        move ();
        putbeeper ();
        putbeeper ();
        ← ( )
    }
)
```

- A) turnleft ();
- B) move ();
- C) turnoff ();
- D) pickbeeper ();
- E) putbeeper ();

ETAPA 4 PROGRAMACIÓN AVANZADA EN ROBOT KAREL

XVIII. SUBRAYA LA RESPUESTA CORRECTA

119.- Comando que se emplea para ordenarle al Robot Karel que repita una o más veces una serie de instrucciones u órdenes escritas entre dos llaves

- A) ITERATE (N)
- B) WHILE (CONDICION)
- C) MODULOS
- D) IF (CONDICION)
- E) IF (CONDICION) / ELSE

120.- Sentencia de control que se emplea para que el Robot Karel evalúe una condición con ayuda de sus sensores (realiza una tarea específica si se cumple con una condición determinada)

- A) MODULOS
- B) WHILE (CONDICION)
- C) ITERATE (N)
- D) IF (CONDICION)
- E) IF (CONDICION) / ELSE

121.- Estatuto de control condicional compuesto que se emplea para que el Robot Karel con ayuda de sus sensores realice una tarea, si la condición determinada es verdadera procesa las ordenes X y en caso de ser falsa la condición cumple con las ordenes Y.

- A) WHILE (CONDICION)
- B) IF (CONDICION) / ELSE
- C) MODULOS
- D) IF (CONDICION)
- E) ITERATE (N)

122.- Sentencia de control que se emplea en los programas del Robot Karel para realizar una tarea, mientras se cumple con una condición determinada.

- A) IF (CONDICION)
- B) IF (CONDICION) / ELSE
- C) MODULOS
- D) WHILE (CONDICION)
- E) ITERATE (N)

123.- Conjunto de instrucciones u órdenes que se emplean para resolver una tarea simple, concreta y especifica como parte de la solución completa de un programa.

- A) ITERATE (N)
- B) FUNCIONES ó MODULOS
- C) IF (CONDICION) / ELSE
- D) IF (CONDICION)
- E) WHILE (CONDICION)

124.- Es la palabra que se utiliza en el programa para avisarle al sistema (compilador) que va a definirse una nueva función o módulo.

- A) Class
- B) Program
- C) Function
- D) void
- E) llamar

