

"Ordenador digital" (4 5) es el equipo que puede, en forma de una o más variables discretas, realizar todas las operaciones siguientes:

- a. Aceptar datos;
- b. Almacenar datos o instrucciones en dispositivos de almacenamiento fijos o alterables (por escritura);
- c. Procesar datos con ayuda de una secuencia de instrucciones almacenadas modificables; \checkmark
- d. Proporcionar datos de salida.

N.B.: Las modificaciones de una secuencia de instrucciones almacenadas incluyen la sustitución de dispositivos fijos de memoria, pero no el cambio físico del cableado o las interconexiones.

"Ordenador híbrido" (4) es el equipo que puede realizar todas las operaciones siguientes:

- a. Aceptar datos;
- b. Procesar datos, en representación analógica o digital; \checkmark
- c. Proporcionar datos de salida.

"Ordenador neuronal" (4) es un dispositivo de cómputo diseñado o modificado para imitar el comportamiento de una neurona o de un grupo de neuronas, es decir, que se distingue por su capacidad (en <hardware>) de modular los pesos y los números de las interconexiones de múltiples componentes de cómputo basándose en datos anteriores.

"Ordenador óptico" (4) es un ordenador diseñado o modificado con objeto de utilizar la luz para representar los datos y cuyos elementos lógicos de cómputo se basan en dispositivos ópticos acoplados directamente.

"Otros materiales fisionables" (0) son el americio-242m, el curio-245 y -247, el californio-249 y -251, los isótopos de plutonio distintos del -238 y del -239, "previamente separados", y cualquier material que contenga los anteriores.

"Pasarela" (5) es la función, realizada por cualquier combinación de equipo físico y "equipo lógico" (<software>), cuyo objeto es convertir las convenciones para representar, procesar o comunicar información utilizadas en un sistema, en las convenciones correspondientes pero distintas, utilizadas en otro sistema.

"Pistas producidas por el sistema" (6) es el informe actualizado de la posición de vuelo de un avión, procesado, correlacionado (la fusión de datos relativos a los blancos de radar con respecto a las posiciones del plan de vuelo), disponible a los controladores del centro de control del tráfico aéreo.

"Pixel activo" (6 8) es el elemento mínimo (único) de un conjunto de estado sólido que tenga una función de transferencia, fotoeléctrica, cuando está expuesto a una radiación luminosa (electromagnética).

"Potencia de pico" (6) es la energía de un impulso en julios, dividida por la duración del impulso en segundos.

"Preformas de fibras ópticas" (5 6) son barras, lingotes o varillas de vidrio, plástico y otros materiales tratados especialmente para su empleo en la fabricación de fibras ópticas. Las características de la preforma determinan los parámetros básicos de las fibras ópticas resultantes.

"Prensado hidráulico por acción directa" (2) es un procedimiento de deformación que utiliza una vejiga flexible llena de líquido, que se pone en contacto directo con la pieza a prensar.

"Prensas isostáticas" (2) son equipos capaces de presurizar una cavidad cerrada, por diversos medios (gas, líquido, partículas sólidas, etc.), con objeto de generar dentro de ésta una presión igual en todas las direcciones sobre una pieza o un material a prensar.

"Previamente separado" (0 1) se dice de la aplicación de cualquier proceso tendente a aumentar la concentración del isótopo controlado.

"Proceso de señales" (3 4 5 6) es el proceso de señales, derivadas externamente, que contienen información, por medio de algoritmos como compresión de tiempo, filtrado, extracción, selección, correlación, convolución o transformaciones entre dominios (por ejemplo, transformada rápida de Fourier o transformada de Walsh).

"Proceso de múltiples flujos de datos" (4) es la técnica de "microprograma" o arquitectura de equipo que permite el proceso simultáneo de dos o más secuencias de datos bajo el control de una o más secuencias de instrucciones por medios como:

- a. Arquitecturas de instrucción única para datos múltiples (SIMD) tales como los procesadores vectoriales o conjuntos de ordenadores;
- b. Arquitecturas de múltiples instrucciones únicas para datos múltiples (MSIMD);
- c. Arquitecturas de instrucciones múltiples para datos múltiples (MIMD), incluidas las que están estrechamente acopladas, relativamente acopladas o ligeramente acopladas; o
- d. Conjuntos estructurados de elementos de proceso, incluidos los conjuntos sistólicos.

N.B.: "Microprograma" es una secuencia de instrucciones elementales, contenidas en una memoria especial, cuya ejecución se inicia mediante la introducción de su instrucción de referencia en un registro de instrucción.

"Proceso en tiempo real" (2 4 6 7) es el proceso de datos por un sistema informático, que proporciona un nivel requerido de servicio en función de los recursos disponibles y en un tiempo de respuesta garantizado, sin considerar la carga del sistema, cuando es estimulado por un suceso externo.

"Producción" (NGT NTN TODO) es un término que abarca todas las fases de la producción tales como: construcción, ingeniería de productos, fabricación, integración, ensamblaje (montaje), inspección, ensayos y garantía de calidad.

"Programa" (2 6) es una secuencia de instrucciones para llevar a cabo un proceso, en, o convertible a, una forma ejecutable por un ordenador electrónico.

"Programabilidad accesible al usuario" (4 5 6) es la aptitud del sistema que permite que el usuario inserte, modifique o sustituya "programas" por medios distintos de:

- a. El cambio físico del cableado o las interconexiones; o
- b. El establecimiento de controles de función, incluida la introducción de parámetros.

"Radar, agilidad de frecuencia" (6) es cualquier técnica por medio de la cual la frecuencia portadora de un emisor radar pulsante se modifica siguiendo una secuencia pseudoaleatoria, entre impulsos o grupos de impulsos, en una cantidad igual o mayor que la anchura de banda del impulso.

"Radar, espectro ensanchado" (6) es cualquier técnica de modulación para extender la energía de una señal de una anchura de banda relativamente estrecha a una anchura de banda de frecuencias mucho mayor, usando un código aleatorio o pseudoaleatorio.

"RDSI" equivale a "Red digital de servicios integrados".

"Reactor nuclear" (0) significa los dispositivos que se encuentran en el interior de la vasija del reactor o que están conectados directamente con ella, el equipo que controla el nivel de potencia en el núcleo, y los componentes que normalmente contienen el refrigerante primario del núcleo del reactor o que están directamente en contacto con dicho refrigerante o lo regulan.

"Red digital de servicios integrados" (RDSI) (5) es una red digital unificada de extremo a extremo, en la que datos procedentes de todo tipo de comunicaciones (por ejemplo, voz, texto, datos, imágenes fijas y móviles) se encaminan desde un puerto (terminal) de la central (conmutador), por una sola línea de acceso, hacia y desde el abonado.

"Red de área local" (4) es un sistema de comunicación de datos que tiene las características siguientes:

- a. Permite la intercomunicación directa de un número arbitrario de 'equipos de datos' independientes; y
- b. Está limitado a un ámbito geográfico de tamaño moderado (por ejemplo, edificio de oficinas, planta, campus, almacenes).

N.B.: 'Equipo de datos' es un equipo capaz de transmitir o recibir secuencias de información digital.

"Red óptica síncrona" ("SONET") (5) es una red que ofrece un medio de gestión, multiplexado y con acceso a diversas formas de tráfico digital utilizando un formato de transmisión síncrono por fibra óptica. El formato es la versión norteamericana de la "jerarquía digital síncrona" ("SDH") y utiliza también el Módulo de Transporte Síncrono (STM). No obstante, utiliza la Señal de Transporte Síncrona (STS) como módulo básico de transporte con una tasa de primer nivel de 51,81 Mbit/s. Las normas "SONET" están siendo integradas en las normas de la "jerarquía digital síncrona" (SDH).

"Resaltado de imagen" (4) es el procesado de imágenes exteriores portadoras de información por medio de algoritmos tales como compresión de tiempos, filtrado, extracción, selección, correlación, convolución o transformaciones entre dominios (por ejemplo, transformada rápida de Fourier o transformada de Walsh). No se incluyen los algoritmos que sólo utilizan la transformación lineal o angular de una sola imagen, tales como la traslación, la extracción de características, el registro o la falsa coloración.

"Resistencia específica a la tracción" (0 1) es la resistencia a la tracción en pascuales, equivalente a N/m^2 divididos por el peso específico en N/m^3 , medido a una temperatura de (296 ± 2) K $((23 \pm 2)^\circ C)$ y una humedad relativa del $(50 \pm 5)\%$.

"Resolución" (2) es el incremento más pequeño de un dispositivo de medida; en instrumentos digitales, el bit menos significativo (Ref. ANSI B-89.1.12).

"Retardo por propagación en la puerta básica" (3) es el valor del retardo por propagación correspondiente a la puerta básica utilizada dentro de una "familia" de "circuitos integrados monolíticos". Este valor puede especificarse, para una "familia" determinada, como retardo por propagación por puerta típica o como retardo de propagación típico por puerta.

N.B.: No se debe confundir el "retardo por propagación en la puerta básica" con el retardo por entrada/salida de un "circuito integrado monolítico" complejo.

"Robot" (2 8) es un mecanismo de manipulación que puede ser del tipo de trayectoria continua o de la variedad punto a punto, puede utilizar sensores, y reúne todas las características siguientes:

- a. Es multifuncional;
- b. Es capaz de posicionar u orientar materiales, piezas, herramientas o dispositivos especiales mediante movimientos variables en un espacio tridimensional;
- c. Cuenta con tres o más servomecanismos de bucle abierto o cerrado, con la posible inclusión de motores paso a paso; y
- d. Está dotado de "programabilidad accesible al usuario" por el método de aprendizaje/reproducción o mediante un ordenador electrónico que puede ser un controlador lógico programable, es decir, sin intervención mecánica.

N.B.: La definición anterior no incluye los dispositivos siguientes:

1. Mecanismos de manipulación que sólo se controlen de forma manual o por teleoperador;
2. Mecanismos de manipulación de secuencia fija que constituyan dispositivos móviles automatizados que funcionen de acuerdo con movimientos programados definidos mecánicamente. El programa estará limitado mecánicamente por medio de topes fijos del tipo de vástagos o levas. La secuencia de los movimientos y la selección de las trayectorias o los ángulos no serán variables ni modificables por medios mecánicos, electrónicos o eléctricos;

3. *Mecanismos de manipulación de secuencia variable controlados mecánicamente que constituyan dispositivos móviles automatizados, que funcionen de acuerdo con movimientos fijos programados mecánicamente. El programa estará limitado mecánicamente por medio de topes fijos, pero regulables, del tipo de vástagos o levas. La secuencia de movimientos y la selección de las trayectorias o los ángulos son variables en el marco de la configuración fija programada. Las variaciones o modificaciones de la configuración programada (por ejemplo, el cambio de vástagos o de levas) en uno o varios ejes de movimiento, se efectúan exclusivamente mediante operaciones mecánicas;*
4. *Mecanismos de manipulación de secuencia variable sin servocontrol que constituyan dispositivos móviles automatizados, que funcionen de acuerdo con movimientos fijos programados mecánicamente. El programa será variable, pero la secuencia solo avanzará en función de una señal binaria procedente de dispositivos binarios eléctricos fijados mecánicamente o topes regulables;*
5. *Grúas apiladoras definidas como sistemas manipuladores por coordenadas cartesianas, construidos como partes integrantes de un conjunto vertical de estanterías de almacenamiento y diseñados para acceder al contenido de dichas estanterías para depositar o retirar.*

"SDH" equivale a "jerarquía digital síncrona".

"Seguimiento automático del blanco" (6) es la técnica de proceso que automáticamente determina y proporciona como salida un valor extrapolado de la posición más probable del blanco, en tiempo real.

"Seguridad de la información" (4 5) es el conjunto de medios y funciones que aseguran la accesibilidad, el carácter confidencial o la integridad de la información o de las comunicaciones, exceptuando los previstos para la protección contra el mal funcionamiento. Se incluyen la "criptografía", el 'criptoanálisis', la protección contra las emanaciones comprometedoras y la seguridad de los ordenadores.

N.B.: 'Criptoanálisis': análisis de un sistema criptográfico o de sus entradas o salidas para derivar variables confidenciales o datos sensibles, incluyendo texto claro.

"Seguridad multinivel" (5) es una clase de sistema que contiene información de diferentes sensibilidades y que permite el acceso simultáneo a usuarios con diferentes grados de autorización y necesidades de conocimiento pero que impide a los usuarios obtener acceso a información para la que carezcan de autorización.

N.B.: La "seguridad multinivel" es una seguridad informática y no la fiabilidad informática relacionada con la prevención de fallos del equipo o la prevención de errores humanos en general.

"Sensores monoespectrales de formación de imágenes" (6) permiten la adquisición de datos de formación de imágenes en una banda espectral discreta.

"Sensores multiespectrales de formación de imágenes" (6) permiten la adquisición simultánea o en serie de datos de formación de imágenes, en dos o más bandas espectrales discretas. Los sensores con más de 20 bandas espectrales discretas, a veces se denominan sensores hiperespectrales de formación de imágenes.

"Sensores radar interconectados" (6) es un conjunto de dos o más sensores radar que intercambian datos entre sí en tiempo real.

"Señalización por canal común" (5) es un método de señalización en el cual un solo canal transporta entre centrales, mediante mensajes etiquetados, la información de señalización relativa a múltiples circuitos o llamadas y otra información, como la que se utiliza para la gestión de red.

"SHPL" equivale a "láser de potencia super alta".

"Sintetizador de frecuencia" (3) es cualquier tipo de generador de frecuencias o de señales, con independencia de la técnica utilizada, que proporcione múltiples frecuencias de salida, simultánea o alternativamente, en una o más salidas, controladas por, derivadas de o gobernadas por un número inferior de frecuencias patrón (o maestras).