Η3.1. Πλήρως προγραμματιζόμενο ανθρωποειδές ρομπότ (Β.53)

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Η3.1. Πλήρως προγραμματιζόμενο ανθρωποειδές ρομπότ | | | | |
| Α/Α | ΑΝΑΛΥΤΙΚΗ ΠΕΡΙΓΡΑΦΗ ΠΡΟΔΙΑΓΡΑΦΩΝ | ΑΠΑΙΤΗΣΗ | ΑΠΑΝΤΗΣΗ | ΠΑΡΑΠΟΜΠΗ |
| (α) | (β) | (γ) | (δ) | (ε) |
|  | **Α. Γενικά χαρακτηριστικά – απαιτήσεις:** |  |  |  |
|  | **Το ανθρωπόμορφο ρομποτ θα πρέπει να έχει τις εξης προδιαγραφές για να μπορεί να χρησιμοποιηθεί στην εκπαίδευση με βασικό στόχο την αλληλεπίδραση με τους μαθητές. Η σχεδίασή του να είναι ανθρωπόμορφη δηλαδή κάποια γενικά χαρακτηριστικά είναι:** | ΝΑΙ |  |  |
| 1 | Διποδική δομή με στρογγυλεμένα χαρακτηριστικά, σχεδιασμένη για φυσική κίνηση και αλληλεπίδραση. | ΝΑΙ |  |  |
| 2 | να διαθέτει βασικκή Τεχνητή Νοημοσύνη (AI) η να μπορεί να συνδεθεί με εξωτερικές AI πλατφόρμες, ώστε να μπορεί: να αναγνωρίζει πρόσωπα, φωνή, αντικειμένα και έκφραση συναισθημάτων. | ΝΑΙ |  |  |
| 3 | ο Προγραμματισμός: Συμβατό με Scratch, Python, C++, Java και Matlab, επιτρέποντας εκπαιδευτικό προγραμματισμό για διάφορα επίπεδα μαθητών. | ΝΑΙ |  |  |
| 4 | Αισθητήρες: να Διαθέτει πληθώρα αισθητήρων (ήχου, απόστασης, αφής, θερμοκρασίας) για ακριβή πλοήγηση και αναγνώριση περιβάλλοντος. | ΝΑΙ |  |  |
| 5 | Επίσης, να διαθέτει Κάμερα και μικρόφωνα για διαδραστική επικοινωνία. | ΝΑΙ |  |  |
| 6 | Συνδεσιμότητα: Υποστήριξη Wi-Fi, Bluetooth και Ethernet για απομακρυσμένη διαχείριση. | ΝΑΙ |  |  |
| 7 | Ποσότητα | 2 |  |  |