H1.1. Ρομποτικά Συστήματα για καλλιέργεια Υπολογιστικής Σκέψης (Β.49)

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| H1.1. Ρομποτικά Συστήματα για καλλιέργεια Υπολογιστικής Σκέψης | | | | |
| Α/Α | ΑΝΑΛΥΤΙΚΗ ΠΕΡΙΓΡΑΦΗ ΠΡΟΔΙΑΓΡΑΦΩΝ | ΑΠΑΙΤΗΣΗ | ΑΠΑΝΤΗΣΗ | ΠΑΡΑΠΟΜΠΗ |
| (α) | (β) | (γ) | (δ) | (ε) |
|  | **Α. Γενικά χαρακτηριστικά – απαιτήσεις:** |  |  |  |
| 1 | Προγραμματίσιμο Επιτραπέζιο Ρομπότ (διάφανο κέλυφος, δυνατότητα προγραμματισμού μέσω (α) μέσω ενσωματωμένων κουμπιών και (β) ασύρματης διασύνδεσης σε υπολογιστή, ταμπλέτα, κινητό) | ΝΑΙ |  |  |
| 2 | Πίστα Προγραμματίσιμων Επιτραπέζιων Ρομπότ Βασικό Σετ Εκπαιδευτικής Ρομποτικής (έξυπνο τούβλο, μοτέρ, αισθητήρες (χρώματος, απόστασης και αφής) τροχό, τούβλα κατασκευής) | ΝΑΙ |  |  |
| 3 | Επέκταση Βασικού Σετ Εκπαιδευτικής Ρομποτικής (συμπληρωματικά δομικά στοιχεία) | ΝΑΙ |  |  |
| 4 | Ποσότητα | 1 |  |  |