

*„Roboty na start!”*  
– eksperymentalna grupa entuzjastów informatyki  
i robotyki UŚD.



**Drodzy Eksperci i Młodzi Naukowcy** – pasjonaci robotyki i informatyki, zapraszamy Was do udziału w cyklicznych seminariach, podczas których poznacie roboty, zaprzyjaźnicie się z nimi i „ręka w rękę” będziecie wspólnie pracować, programując ich działania. Zajęcia z robotyki to doskonała okazja do rozwinięcia zainteresowań informatycznych i technicznych. Jest to również szansa na kształcenie twórczego myślenia, umiejętności przewidywania i wyciągania wniosków. Zajęcia będą odbywać się w pracowni wyposażonej w LEGO MINDSTORM EV3, najnowszą rodzinę LEGO MINDSTORM!

Podczas seminariów wspólnie wybierzemy i zrealizujemy najciekawsze spośród tematów:

1. Poznaj EV3 - testuj czujniki – piszemy proste programy wykorzystując Brick Program.
2. Poznaj środowisko programistyczne LEGO MINDSTORM EV3. Uruchamiamy robota na określony czas, niech jedzie szybko, wolno, dookoła, niech skręca, przyspiesza, testujemy sposoby zatrzymania.
3. Wykryj przeszkodę – czujnik ultradźwiękowy - echolokacja.
4. Jak to działa? - zaprogramuj czujnik cofania znany z samochodu.
5. W lewo, w prawo – dwa czujniki dotyku pozwolą sterować pojazdem.
6. Zielone jedź, czerwone stój – czujnik koloru i jego możliwości.
7. Jak po sznurku - śledź linię – czujnik światła.
8. Idź za mną – czujnik podczerwieni i pilot.

W czasie wszystkich zajęć wykorzystamy robota:



Czas trwania każdego seminarium to 90 min. Proponujemy Wam sześć spotkań w semestrze:

- 5 kwietnia 2014, godz. 15:00
- 12 kwietnia 2014, godz. 13:00
- 26 kwietnia 2014, godz. 15:00
- 10 maja 2014, godz. 15:00

- 17 maja 2014, godz. 12:00
- 31 maja 2014, godz. 12:00

Koszt cyklu seminariów to **180 zł od osoby**.

Logowanie do grupy rozpocznie się w **środę 12 marca 2014 o godzinie 20:00**.

Ilość miejsc jest ograniczona: 8 Młodych Naukowców i 4 Ekspertów.

Opłatę prosimy przelać na konto Uniwersytetu Śląskiego Dzieci do piątku 21 marca 2014.

Dowody wpłaty prosimy przesłać e-mailem na adres UŚD.