



Robotika i automatizirani sustavi Robotika 2024. - 2025.

Cjeline:

Inženjerska perspektiva

- Škola budućnosti
- Uvod u inženjerstvo
- Uvodni istraživački project
- Inženjerske industrije i discipline
- Što su robotika i umjetna inteligencija?
- Robotski podsustavi



Sklapanje i kalibracija robota

- Mehanička integracija
- Električna integracija
- Testiranje sustava i rješavanje problema
- Načini rada Hexapoda
- Rasklapanje Hexapoda



Razvoj mobilnih aplikacija

- MIT App Inventor - postavljanje i orijentacija
- Osnovno programiranje
- Testiranje softvera, Fielding i pojednostavljivanje
- Programiranje Hexapoda
- Razvoj aplikacije - provjera znanja
- Prezentacije učenika na kraju cjeline



3D modeliranje

- Uvod u 3D modeliranje
- Osnove 3D modeliranja
- Pozdrav, Hexapode!
- Renderiranje
- 3D repozitorij
- Provjera znanja





Arduino sintaksa i elektronika

- Uvod u Arduino
- Osnovni koncepti
- Primjena robotike
- Arduino - provjera znanja
- Prezentacije učenika na kraju cjeline



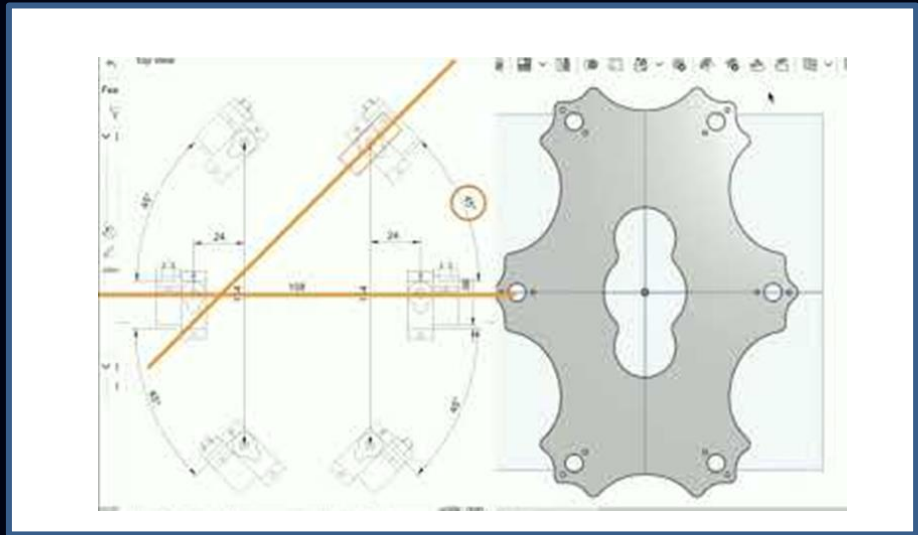
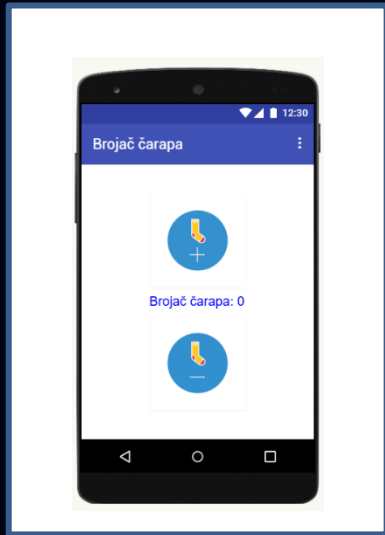
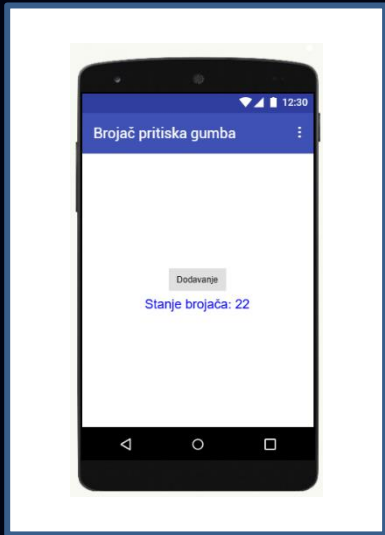
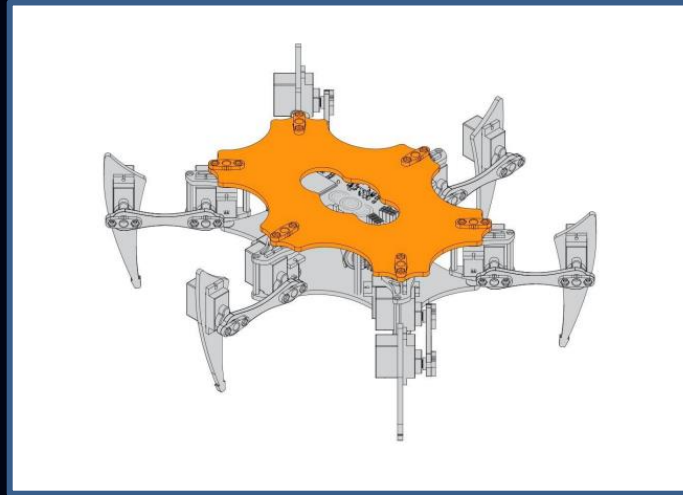
Arduino blokovsko programiranje i elektronika

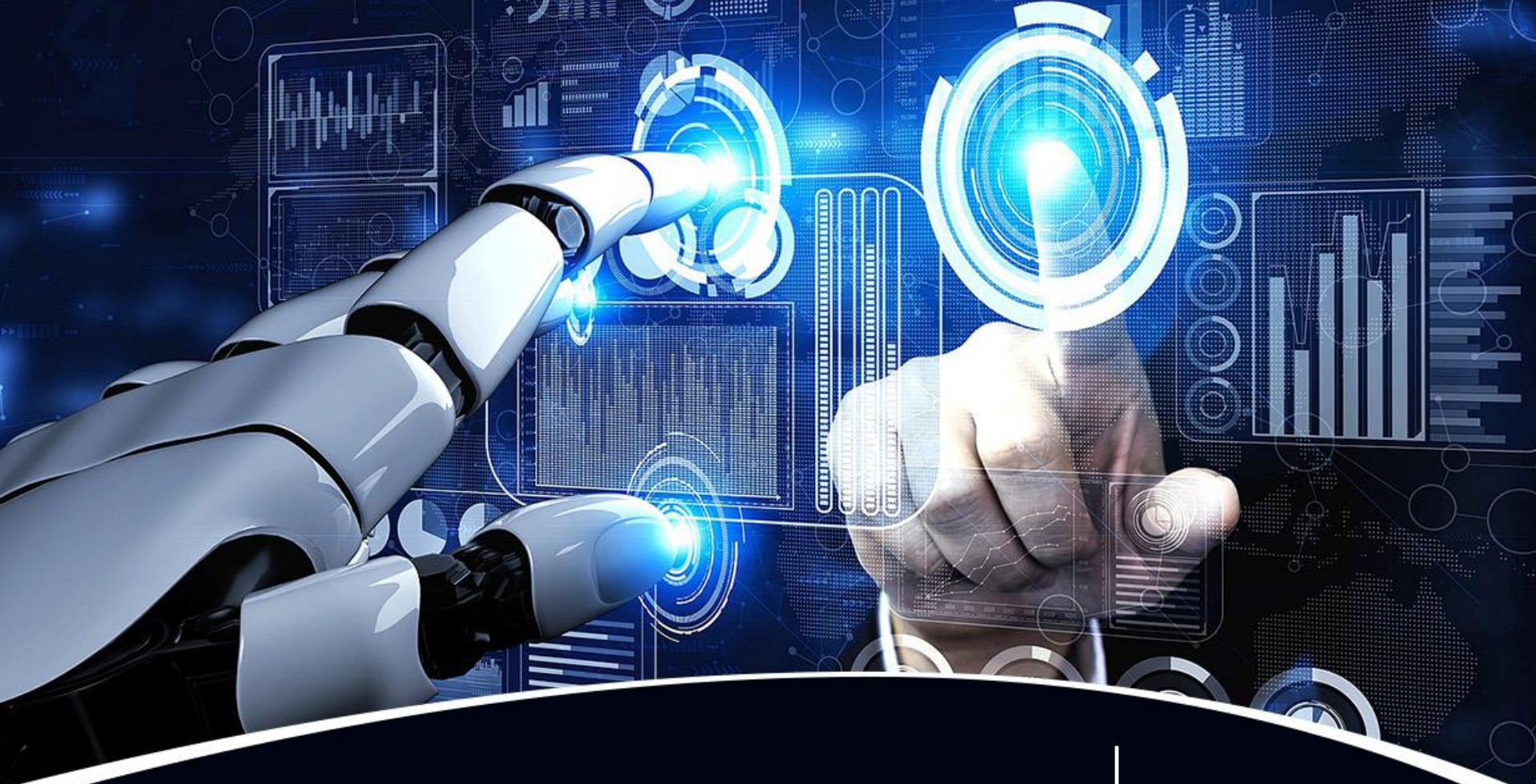
- Uvod u Arduino blokove
- Kako upravljati LEDicama
- Walk Hexapod, walk
- Senzori dodira
- Završni projekt



Projekt razvoja robotske ruke

- Analiza zahtjeva
- Dizajn i integracija
- Testiranje i validacija
- Konačna prezentacija i izvješće o projektu
- Provjera znanja
- Anketa na kraju tečaja





**Učenička konfa “Innovation Day”
|| 17.5.2025.**

Infobipa