

Embodiment



3

l » kennen die wesentlichen Eingabe-, Verarbeitungs- und Ausgabeelemente von Informatiksystemen und können diese mit den entsprechenden Funktionen von Lebewesen vergleichen (Sensor, Prozessor, Aktor und Speicher).



Beat Döbeli Honegger @beatdoebeli · 5h

Replying to @PiStadler

Empfehlenswert! RT @PiStadler 1 Kollege interessiert sich für den Thymio. Hast du eine Einschätzung bez low floor, wide walls, high ceiling?

[Translate from German](#)



Andrea Maria Schmid @AndreaMSchmid · 3h

Replying to @PiStadler @beatdoebeli

Tipp: Kompetenzorientiertes Aufgabenset dazu auf robotik.phlu.ch unter Zyklus 2; Zyklus 3 ist in der Entwicklung-/Testphase.

[Translate from German](#)



Beat Döbeli Honegger @beatdoebeli · 1h

Cool, danke, gleich morgen unseren TN im Kurs weitermelden! @PiStadler

[Translate from German](#)



Andrea Maria Schmid @AndreaMSchmid · 55m

Gerne 😊 und Danke zurück! Tipp 2: Weitere aktuelle Aufgabensets zur Robotik Zyklus 1-3: junt.ch/robotik #Robotik #MINT

[Translate from German](#)



Arbeitsblätter der PHLU (2. Zyklus)

Von spannenden Problemen zu kreativen Lösungen – MI.2, Zyklus 2

Arbeitsblätter



Vergleich Mensch – Roboter

Aufgabe: Verbinde die entsprechenden Bezeichnungen und Bildteile miteinander.



Ohr Haut Mund, Hand-
zeichen Nahrung Gehirn Auge Muskeln

| | | | | | | |
|-------------------|----------|------------------------|-----------------------------------|------------------------------|---------|-----------------|
| Daten verarbeiten | hören | sehen | spüren | sprechen, Zeichen geben | bewegen | Energie nutzen |
| Prozessor | Mikrofon | Licht-sensoren, Kamera | Tempera-tursensor, Druck-sensoren | Laut-sprecher, Licht-zeichen | Motoren | Akku / Batterie |



Seite 3 von 13

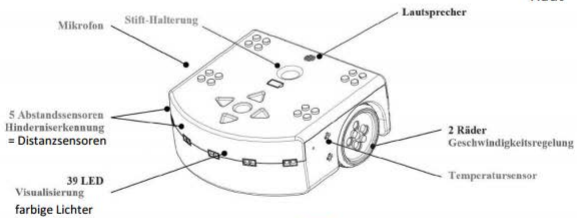
Von spannenden Problemen zu kreativen Lösungen – MI.2, Zyklus 2

Arbeitsblätter



Vergleich Mensch-Roboter: Der Thymio

Aufgabe: Verbinde die Teile am Thymio mit den entsprechenden Bildern.
Denke aus der Sicht des Roboters.



Seite 9 von 13

Der Didabot

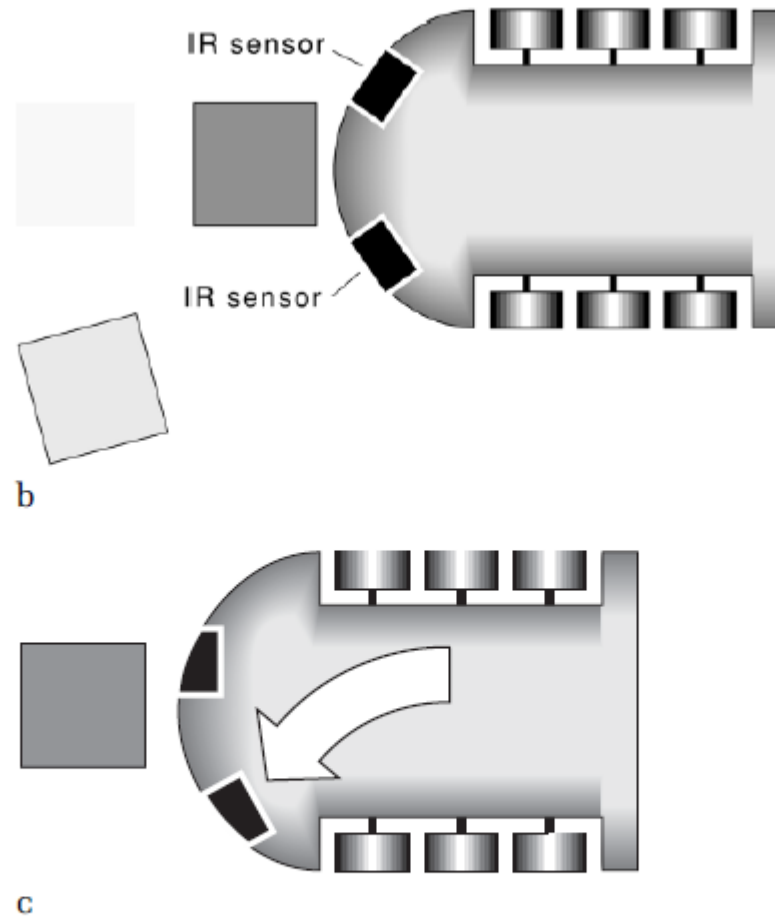


Figure 4.10 Illustration of embodiment. (a) The Didabot. (b) Sensor configuration 1. (c) Sensor configuration 2. Sensor configuration 1 leads to pushing and obstacle avoidance behavior, whereas sensor configuration 2 leads to obstacle avoidance only. Both configurations use the same internal neural control mechanism.

Technisches Gestalten

