

Побудова власної системи

Уявіть, ви – розробник інноваційних технологій. Створіть власну міні-систему моніторингу та керування для побуту, школи чи транспорту.

Ваше завдання:

- намалюйте схему та опишіть датчики, які будуть використані (не менше двох);
- поясніть, як ці датчики передають дані;
- опишіть, яка дія буде відбуватися у відповідь на отримані дані.

Приклад відповіді: «Для створення системи автоматичного поливу рослин буде використано датчик вологості ґрунту та датчик температури повітря. Коли вологість опуститься нижче 30 % і температура перевищить 25°C, система увімкне насос і поливатиме рослини протягом 5 хвилин».



Побудова власної системи

Уявіть майбутнє – або навіть сьогодні! Світ, де автомобілі їздять без водіїв, де штучний інтелект реагує швидше за людину. Такі технології вже існують, і саме час розібратись у рівнях їх автономності!

Ваше завдання – знайдіть реальні 2–3 приклади сучасних моделей автомобілів, які мають функцію автономного водіння.

Спробуйте визначити, до якого рівня автоматизації (від 0 до 5) належить кожна модель.

Коротко поясніть, чому саме цей рівень – які ознаки ви помітили?

ПІДКАЗКА

Користуйтеся надійними джерелами – офіційні сайти виробників, техноблоги, новинні огляди.

Побудова алгоритма

Уявіть, що ви – оператор дрона, який доставляє медикаменти у сільську лікарню. Але дрон ще не має штучного інтелекту – тільки набір команд. Складіть алгоритм його руху, щоб доставити вантаж, оминати перешкоди та повернутися на базу.

ПІДКАЗКА

Під час створення алгоритму не забудьте врахувати перешкоди (дерева, будівлі, інші летательні апарати тощо), швидкість та висоту польота та інші небезпеки.

Виконай симуляцію руху дрона, наприклад Scratch, Tinkercad, Blockly тощо. Врахуйте, якщо дрон облетів перешкоду, гравець отримує +1 бал до місії, якщо потрапив у «зону ризику» – втрата 2 балів.

Коротко опишіть, де в реальному житті застосовуються дрони та які обмеження безпеки треба враховувати.

Перевірте себе

Перейдіть за посиланням:

wordwall.net/uk/resource/94409287

salo.li/5DA012D

