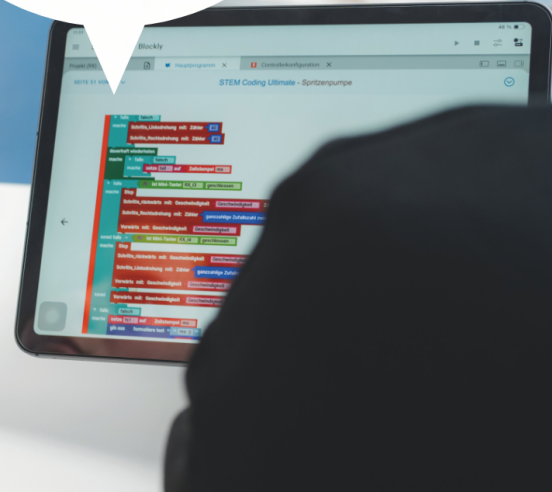
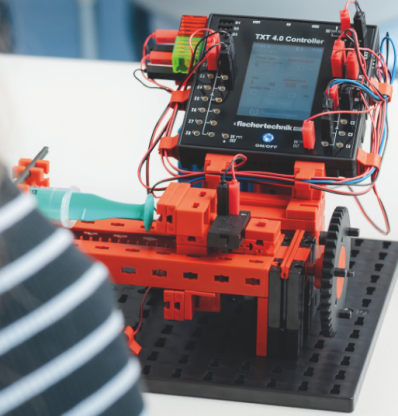
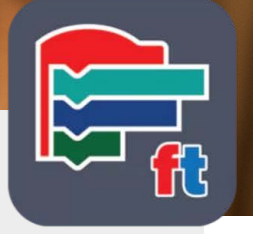
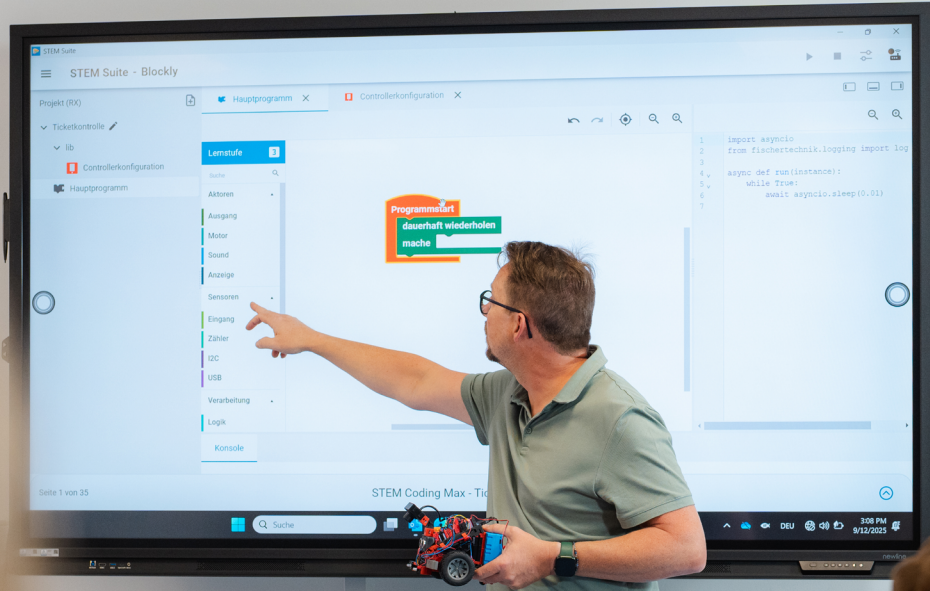






ÖĞRENME HEDEFLERİ

• SINIR AĞLARININ TEMELİ

Öğrenciler, sinir ağının verilerden öğrendiğini ve kalıplara dayalı olarak çıktılar ürettiğini anlarlar.

• GERÇEK SENSÖR VERİLERİYLE ÇALIŞMAK

Renk veya mesafe gibi sensörlerden oluşan veriler, robotun karşılaştığı gerçek yaşam durumlarına yanıt veren modelleri eğitmek için kullanılır.

• PROJELERDE DOĞRUDAN UYGULAMA

Eğitim tamamlandıktan sonra model, bir blok halinde programa entegre edilir ve robotta hemen kullanılabilir.

• EĞİTİM PARAMETRELERİYLE DENEY YAPMAK

Öğrenciler, epoch sayısı, öğrenme oranı veya ağ yapısının sonuçlarını nasıl etkilediğini inceleyebilirler.

• EĞİTİM VERİLERİNİN İTHALATI VE İHRACATI

Yeni durumları denemek için proje içerisinde veri kümeleri oluşturmak veya harici veri kümelerini içe/dışa aktarmak mümkündür.

• DENETLEYİCİ ÜZERİNDE GERÇEK ZAMANLI YÜRÜTME

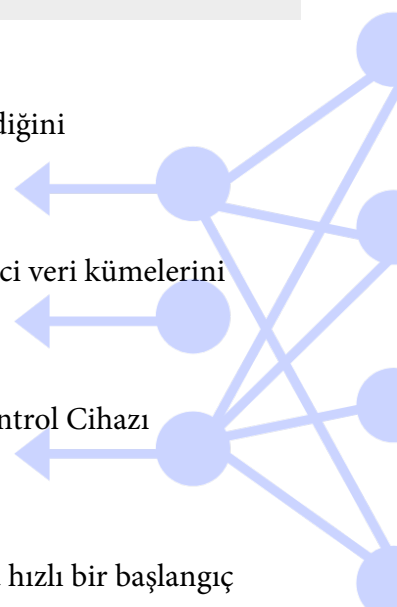
Eğitilmiş modeller, bağlı bir bilgisayara ihtiyaç duymadan doğrudan TXT 4.0 Kontrol Cihazı üzerinde çalışır.

• ÖN YAPILANDIRILMIŞ EGZERSİZLER

Öğrenme konseptleri (örneğin, STEM Kodlama Nihai Yapay Zeka), sinir ağlarına hızlı bir başlangıç ve adım adım anlayış sağlayan hazır alıştırmalar içerir.

ROBO PRO CODİNG

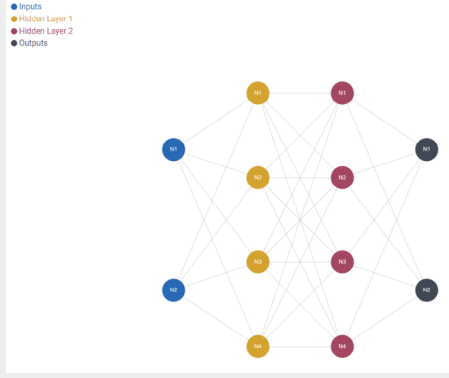
Robo Pro Codind sezgisel öğrenme ve programlama uygulaması. Blok ve Python programlama içeren çok dilli bir ortamdır. Seçilebilir öğrenme seviyeleri (başlangıçtan uzmana), etkileşimli görevler, öğretici videolar ve dijital adım talimatları sunar.



4 ADIMLIK ÖĞRENME SÜRECİ ŞÖYLE İLERLER

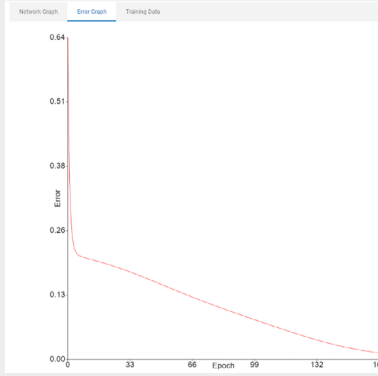
SİNİR AĞININ OLUŞTURULMASI:

Bu araç, kendi sinir ağını basit ve sezgisel bir şekilde oluşturmanıza ve eğitmenize olanak tanır.



EĞİTİM SİNİR AĞI:

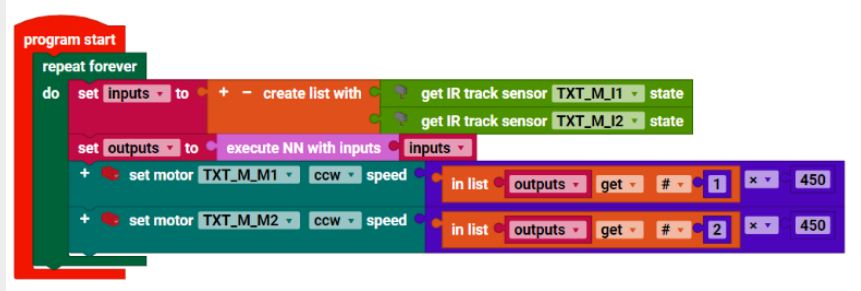
Sinir ağı, mevcut veriler veya sensörler tarafından toplanan verileri kullanarak eğitilir.



Input 1	Input 2	Output 1	Output 2	
0	0	1	1	×
0	1	0,8	0,1	×
1	0	0,1	0,8	×
1	1	0	0	×

PROGRAMA ENTEGRASYON:

Eğitim tamamlandıktan sonra, örneğin motorları, LED'leri veya diğer aktüatörleri akıllıca kontrol etmek için programlarda kullanılabilen bir yapay zeka bloğu oluşturulur.



GERÇEK ZAMANLI YÜRÜTME:

Eğitilmiş model, bilgisayarın sürekli bağlı olmasına gerek kalmadan doğrudan kontrol ünitesi üzerinde çalışır.

