



*Chris Ferrie, Dr. Sarah Kaiser*

## **Baby-Universität - Robotik für Babys**

Baby-Universität

Chris Ferrie

Aus dem Amerikanischen übersetzt von Christoph Gondrom

ab 2 Jahren, erscheint am 09.04.2025

26 Seiten, 20.0 x 20.0 cm

ISBN 978-3-7432-2259-5

Pappe

15.00 € (D)

15.50 € (A)

## **Inhalt**

### **Einfache Erklärungen großer Erkenntnisse für kleine und große Genies!**

*Robotik für Babys* ist eine heitere und verständliche Einführung in die Welt der Roboter und die dahinterstehende Technologie. Nach Lektüre dieses Buchs kennen Kleinkinder (und Erwachsene!) das grundlegende Konzept von Robotik und haben, ganz nebenbei, sogar ein bisschen Python Syntax gelernt!

### **Es ist niemals zu früh, ein Genie zu werden!**

Auf unnachahmlich leichte Weise und stets mit einem Augenzwinkern schaffen es der **Physiker Chris Ferrie** und die **Versuchingenieurin Sarah Kaiser**, Kinder und Erwachsene gleichermaßen zu inspirieren. Die Bücher der **Baby-Universität** sind der einfachste Weg, um schon die Jüngsten für die **Wunder der Wissenschaft** zu begeistern. Denn es braucht nur einen Funken, um die **Vorstellungskraft** eines Kindes zu entfachen.

## **Chris Ferrie**

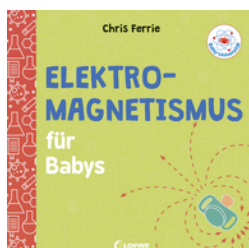
Chris Ferrie ist preisgekrönter Physiker und Vater von vier angehenden jungen Wissenschaftlern. Er erhielt seinen Dokortitel in mathematischer Physik an der Universität Waterloo in Kanada und arbeitet als Dozent am Zentrum für Quanteninformatik an der University of Technology in Sydney.

Ferrie ist der Meinung, dass man Kinder gar nicht früh genug mit den Wundern der Wissenschaft vertraut machen kann.

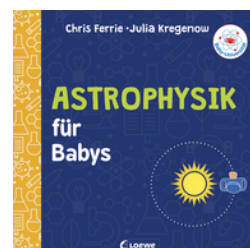
## Weitere Titel der Reihe



Baby-Universität - Künstliche Intelligenz für Babys



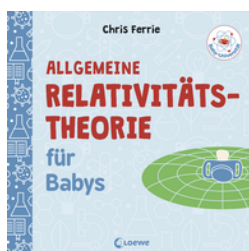
Baby-Universität - Elektromagnetismus für Babys



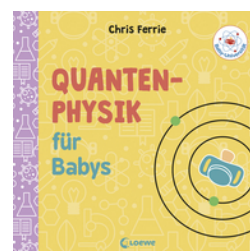
Baby-Universität - Astrophysik für Babys



Baby-Universität - Raketenwissenschaft für Babys



Baby-Universität - Allgemeine Relativitätstheorie für Babys



Baby-Universität - Quantenphysik für Babys



Baby-Universität - Evolution für Babys