

000000 00 000000 00 000 000000 00000000 00 000000 0000 00000000 000000 000 000000 000 00 .000000 0000
 000000 00 00 0000 0000 00000000 0000 0000 000000 0000 000000 000000 0000 000 0000 !000 0000000 00 000
 000000 000 000000 000 00 .000 000 000000 00 00000000 000000 00 0000 0000 0000000000 0 000 000000
 0000 0000 0 0000 00 0000000 00 00000000 0000 00 000000 0000 000000 000000 000000 0000 00 1 00 000000 0000
 0000000000 00 000000 000000 00 000000 0000 .0000000 000000 000 000000 000 00 0000 0000 0000 0 000000
 .000 000000 000 00000000

□ □ □ □ □ □ □ □ □ □



□ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □

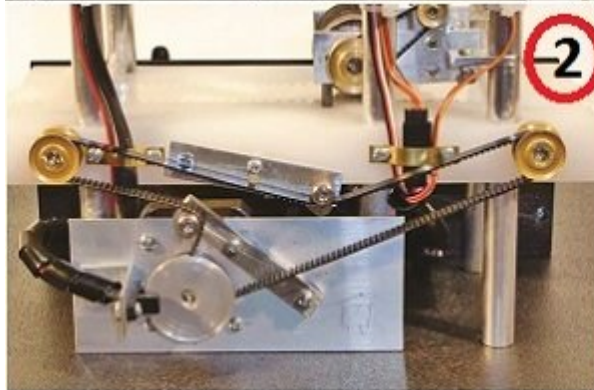
()

□ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □

[illegible][illegible][illegible]

(1) $\frac{1}{10}$ of the population is 10% of the population.

[illegible][illegible]



1. The top of the assembly is shown, featuring four vertical metal rods with brass-colored caps and a central sensor module mounted on a white PCB. The sensor module is a blue PCB with various electronic components and a black cylindrical lens or sensor at the top.

2. The mechanical drive system is shown, featuring a metal frame with gears, a black rubber band, and a small motor or actuator. The motor is connected to a yellow gear, which is part of a larger mechanical drive system.

3. A close-up view of the sensor module, showing a blue PCB with various electronic components and a black cylindrical lens or sensor at the top.

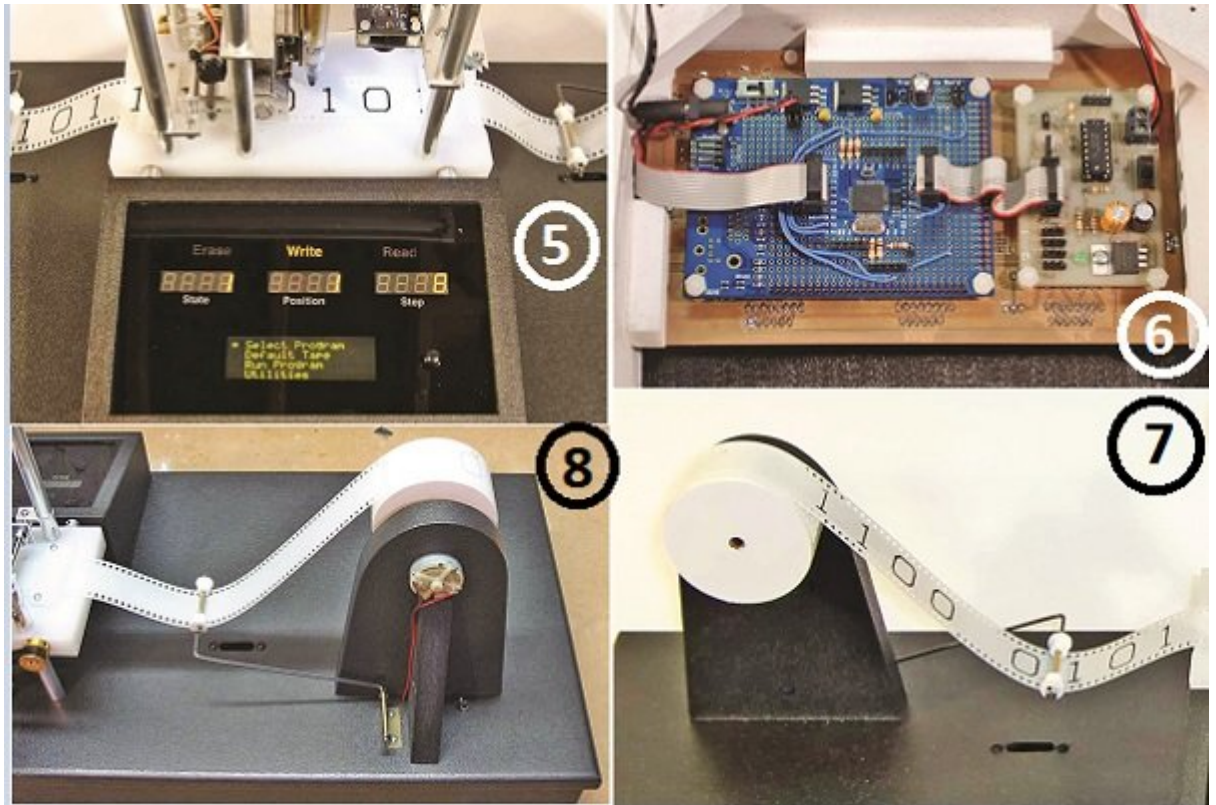
4. A close-up view of the motor and gear assembly, showing a black cylindrical motor connected to a yellow gear, which is part of a larger mechanical drive system.

The assembly is designed to be a small, portable robot. It is built using a Parallax Propeller microcontroller, which is a 32-bit microcontroller with 32 channels of PWM. The robot is powered by a 3.3V battery and has a 32-bit microcontroller. The robot is designed to be a small, portable robot. It is built using a Parallax Propeller microcontroller, which is a 32-bit microcontroller with 32 channels of PWM. The robot is powered by a 3.3V battery and has a 32-bit microcontroller.

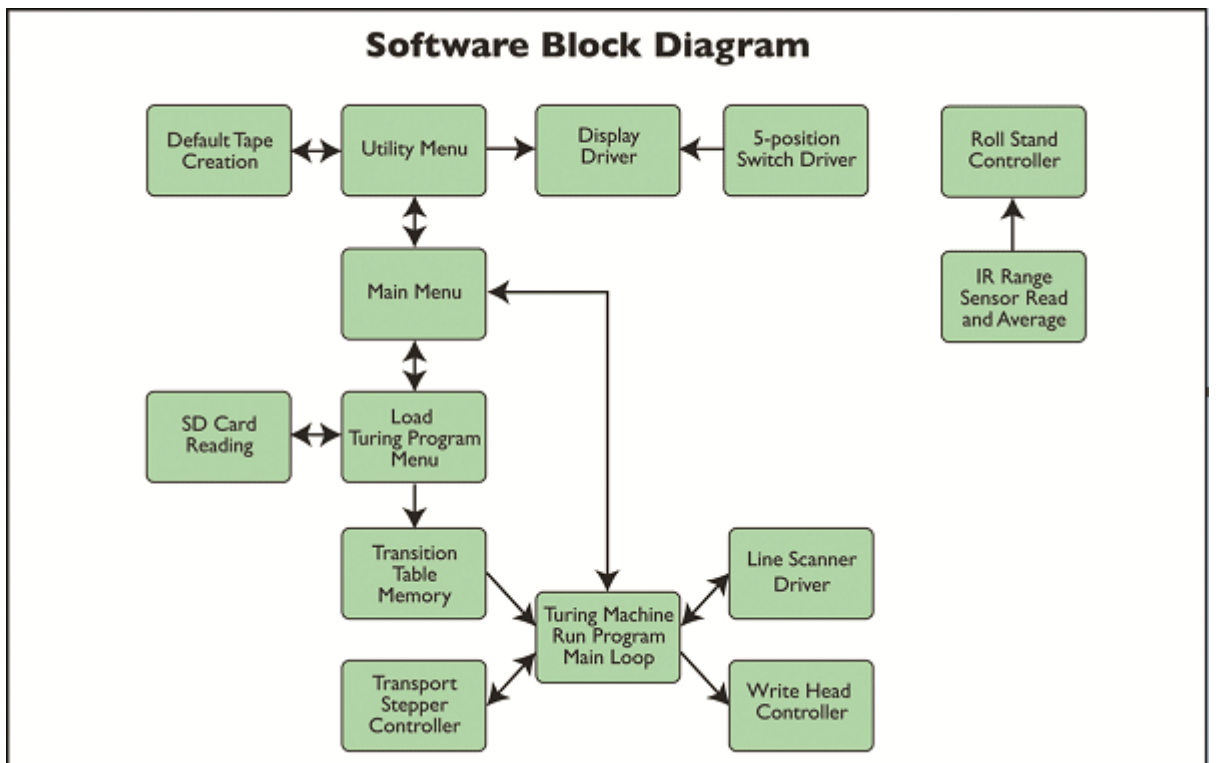
(5) The assembly is designed to be a small, portable robot. It is built using a Parallax Propeller microcontroller, which is a 32-bit microcontroller with 32 channels of PWM. The robot is powered by a 3.3V battery and has a 32-bit microcontroller.

The assembly is designed to be a small, portable robot. It is built using a Parallax Propeller microcontroller, which is a 32-bit microcontroller with 32 channels of PWM. The robot is powered by a 3.3V battery and has a 32-bit microcontroller. The robot is designed to be a small, portable robot. It is built using a Parallax Propeller microcontroller, which is a 32-bit microcontroller with 32 channels of PWM. The robot is powered by a 3.3V battery and has a 32-bit microcontroller.

(6) The assembly is designed to be a small, portable robot. It is built using a Parallax Propeller microcontroller, which is a 32-bit microcontroller with 32 channels of PWM. The robot is powered by a 3.3V battery and has a 32-bit microcontroller.



The project is a Turing Machine simulation. It uses a DC motor to move the tape. The tape is a roll of white paper with black markings. The machine is controlled by a Propeller microcontroller. The machine has a main menu, a utility menu, and a load program menu. The machine can read from an SD card and write to a tape. The machine has a transport stepper controller and a write head controller. The machine has a line scanner driver and a 5-position switch driver. The machine has a display driver and a roll stand controller. The machine has an IR range sensor read and average.



The software block diagram shows the flow of data and control between the various components of the Turing Machine.



☐ ☐ ☐ ☐ ☐ ☐ ☐ ☐ ☐ ☐ ☐ ☐ ☐ ☐

The diagram illustrates the components of a Turing Machine. At the top, a horizontal **TAPE** is shown, divided into cells. The first cell contains the **Code number of a Turing machine**, followed by a cell with M . Subsequent cells contain the **Input to M** , and the final cell contains the **Output**. A red oval labeled **HEAD** is positioned over the first cell of the input section. Arrows above the tape indicate the direction of movement for the head and the tape itself. Below the tape, a **Control unit** is shown, which includes a **Table of U** . The table lists the actions to be performed based on the current state and the symbol scanned on the tape. The actions include writing a symbol, moving the tape head left or right, and printing or erasing a symbol. The control unit also includes a **Print Sk, Erase Left, Right** section.

Table of U

tape symbol is blank
 tape symbol is 0
 tape symbol is 1
 tape symbol is X
 tape symbol is Y
 etc.

Current state :A			Current state :B			Current state :V			
Write symbol	Move tape	Next state	Write symbol	Move tape	Next state	Write symbol	Move tape	Next state	
1	R	A	1	R	P	...	P	R	M
1	R	B	0	L	K	...	1	L	N
X	R	C	E	R	H	...	X	N	O
1	L	D	E	N	U	...	0	R	P
1	L	E	1	R	S	...	Y	R	H

□ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □

၂၀၀၀ ခုနှစ်က ဂျပန်နိုင်ငံ နှစ်ဆယ် နှစ်လောက် အထိ အသက်ရှင်သူများကို ၁၉၃၆ ခုနှစ် အထိ အသက်ရှင်သူများကို
 အသက်ရှင်သူများကို အသက်ရှင်သူများကို အသက်ရှင်သူများကို အသက်ရှင်သူများကို အသက်ရှင်သူများကို အသက်ရှင်သူများကို
 အသက်ရှင်သူများကို အသက်ရှင်သူများကို အသက်ရှင်သူများကို အသက်ရှင်သူများကို အသက်ရှင်သူများကို အသက်ရှင်သူများကို အသက်ရှင်သူများကို

[illegible][illegible][illegible][illegible][illegible][illegible]



המחשבה הראשונה של החישוביות הביולוגית הייתה של החוקר האמריקאי רוברט היגקין (Robert A. H. Hogkin) בשנות ה-40. היגקין היה אחד מהחוקרים הראשונים שהעלה את הרעיון של חישוביות ביולוגית, והוא גם היה הראשון שהשתמש במונח "חישוביות ביולוגית" (biological computing). היגקין היה חוקר ביוכימיה, והוא עסק בחקר המבנה והתפקוד של החלבונים. הוא היה ממייסדי תחום הביוכימיה המודרנית, והוא גם היה ממייסדי תחום הביופיזיקה. היגקין היה חוקר מובהק של החישוביות הביולוגית, והוא גם היה ממייסדי תחום הביוכימיה המודרנית, והוא גם היה ממייסדי תחום הביופיזיקה.

היגקין היה חוקר מובהק של החישוביות הביולוגית, והוא גם היה ממייסדי תחום הביוכימיה המודרנית, והוא גם היה ממייסדי תחום הביופיזיקה. היגקין היה חוקר מובהק של החישוביות הביולוגית, והוא גם היה ממייסדי תחום הביוכימיה המודרנית, והוא גם היה ממייסדי תחום הביופיזיקה. היגקין היה חוקר מובהק של החישוביות הביולוגית, והוא גם היה ממייסדי תחום הביוכימיה המודרנית, והוא גם היה ממייסדי תחום הביופיזיקה.

היגקין היה חוקר מובהק של החישוביות הביולוגית, והוא גם היה ממייסדי תחום הביוכימיה המודרנית, והוא גם היה ממייסדי תחום הביופיזיקה. היגקין היה חוקר מובהק של החישוביות הביולוגית, והוא גם היה ממייסדי תחום הביוכימיה המודרנית, והוא גם היה ממייסדי תחום הביופיזיקה. היגקין היה חוקר מובהק של החישוביות הביולוגית, והוא גם היה ממייסדי תחום הביוכימיה המודרנית, והוא גם היה ממייסדי תחום הביופיזיקה.

()

```

                :□□□□□□□□
□□□□.□□□□ □□□□
                :□□□□ □□□□
                □□□□□□ □□□□
                □□□□ □□□□□□□□
                :□□□□□□ □□□□□□
15:10 - 08/10/1396
                :□□□□□□
□.□□□□ - □□□□□□□□ □□□□□□

```

<https://www.shabakeh-mag.com/information-feature/artificial-intelligence/11248/%D8%A7%DB%8C%D8%AF%D9%87-%D9%85%D8%A7%D8%B4%DB%8C%D9%86-%D8%AA%D9%88%D8%B1%DB%8C%D9%86%DA%AF-%DA%86%DA%AF%D9%88%D9%86%D9%87-%D9%85%D8%B7%D8%B1%D8%AD-%D8%B4%D8%AF-%D9%88-%DA%86%D9%87-%DA%86%DB%8C%D8%B2%DB%8C-%D8%B1%D8%A7-%D8%AF%D9%86%D8%A8%D8%A7%D9%84>