طراحی سامانه کنترل ربات‌های پاسخِ اضطراری

۱۲ شهریور ۱۴۰۲

محققان سوئدی، موفق به طراحی یک سامانه جدید برای کنترل ربات‌هایِ پاسخِ اضطراری شده‌اند که به تعامل بهتر کنترل‌گر ربات با محیط منطقه حادثه‌دیده کمک می‌کند. ربات‌هایِ پاسخِ اضطراری، با ارسال به محیط‌های حادثه‌دیده مانند خانه‌های دچار حریق، یک گزارش دقیق از وضعیت محیط جمع‌آوری می‌کنند. این ربات‌ها، در حال حاضر از طریق یک هدایت‌گر انسانی کنترل می‌شوند که حرکات مختلف و عملکرد دوربین‌های ربات را از طریق نرم‌افزارها و سخت‌افزارهای جداگانه هدایت می‌کند. در روش کنترل جدید، سامانه منحصربفردی طراحی شده است که با بهره‌گیری از هوش‌مصنوعی و بدون اتلاف وقت، ربات را با سرعت هرچه بیشتر در محیط هدایت و امکان برقراری تعامل طبیعی‌تر آن را با محیط فراهم می‌کند. در این شرایط، تمرکز اصلی مسئول هدایت ربات تنها بر عملکرد مناسب آن در محیط معطوف بوده و لزومی به کنترل مستمر بخش‌های نرم‌افزاری و سخت‌افزاری جداگانه وجود ندارد.