



**Терминатор 4 снянут без Шварценеггера и Локен.**  
Фильм станет первым в новой трилогии, а не продолжением предыдущих картин. ▶

## РОБОТ-ЛАМПА

от MIT Media Lab.



**Новый настольный робот AUR.**  
Смесь настольной лампы и робота-манипулятора, способная стать интеллектуальным помощником. ▶



**ROBOGAMES 2007 - Международные Олимпийские игры роботов в Сан-Франциско.**  
В соревнованиях участвовали свыше 600 роботов из 30 стран мира. ▶

## РОБОТЫ И РОБОТОТЕХНИКА :: НОВОСТИ

12.07.07

Runbot ходит как человек



Как явствует из статьи в журнале Public Library of Science Computational Biology, пять специалистов по робототехнике: Флорентин Вергеттер, Порамат Манунпонг, Тао Генг, Томас Кульвициус и Бернд Порр - сделали робота, который ходит почти так же быстро, как человек, и не падает.

В нем воспроизведен механизм ходьбы человека и животных, как его описал в 1930-е годы физиолог Николай Бернштейн из России.

Бернштейн, в частности, указывал, что головной мозг включается в процесс регулирования ходьбы, только когда заданные параметры, такие как рельеф или наклон поверхности, меняются. Остальное время движением управляют локальные нервные цепочки.

В сконструированном учеными роботе под названием Runbot базовые шаги контролируются за счет данных, передаваемых сенсорами на суставах и ступнях машины.

"Когда Runbot впервые сталкивается с подъемом, цепочки низкого уровня "решают", что можно продолжать идти вверх по склону, ничего не меняя. Но это неверное решение, и, как следствие, машина опрокидывается назад. Вот тогда и включаются другие сенсоры, а с ними и высшая, обучающая цепочка. По опыту падения машина понимает, что что-то надо менять", - объясняет Флорентин Вергеттер из Геттингенского университета.

На своих ошибках робот учится почти так же, как ребенок. "У маленьких детей активно подключается мозг, когда налаживаются "местные" цепочки, но когда малыши научатся ходить, этот процесс становится автономным", - говорит Вергеттер.

Ранее созданные шагающие роботы ходят только за счет того, что просчитывают каждый угол и каждую миллисекунду движения.

Runbot от них отличается, говорит Вергеттер: "Технически можно ходить, как эти роботы, но очень неуклюже. Люди так не ходят. А мы хотим, чтобы наш робот ходил, как человек".

Это значит, что на многих этапах ходьбы движение происходит по инерции.

"Половину цикла ходьбы мы ничего не делаем, просто заваливаемся вперед. Так мы продвигаем себя снова и снова - как пружина".

Ученые намерены дальше совершенствовать Runbot - ходить быстрее, лучше адаптироваться и лучше предсказывать такие ситуации, как смена рельефа.

Источник: ВВС

## АРХИВ НОВОСТЕЙ

2006	АВГУСТ	СЕНТЯБРЬ
	ОКТЯБРЬ	НОЯБРЬ
	ДЕКАБРЬ	
2007	ЯНВАРЬ	
	ФЕВРАЛЬ	
	МАРТ	
	АПРЕЛЬ	
	МАЙ	
	ИЮНЬ	

## РОБОТЫ РОБОТОТЕХНИКА

### ЛУЧШИЕ НОВОСТНЫЕ РЕСУРСЫ

CNews.ru Zhelezyaka.com

3Dnews.ru iXBT.com

Membrana.ru Популярная механика

Дни.ру Compulenta.ru

Lenta.ru CyberStyle.ru

Mobimag.ru CyberSecurity.ru

список формируется на основе раздела новостей myROBOT.ru

### Выставка "Робототехника 2007"



### САЙТЫ ПО РОБОТОТЕХНИКЕ

RoboClub.ru

RoboForum.ru

Железный Феликс

Robo.com.ua