

- [Principal](#)
- [Notícias](#)
- [Energia](#)
- [Informática](#)
- [Eletrônica](#)
- [Espaço](#)
- [Materiais](#)
- [Mecânica](#)
- [Meio-ambiente](#)
- [Nanotecnologia](#)
- [Políticas](#)
- [Robótica](#)

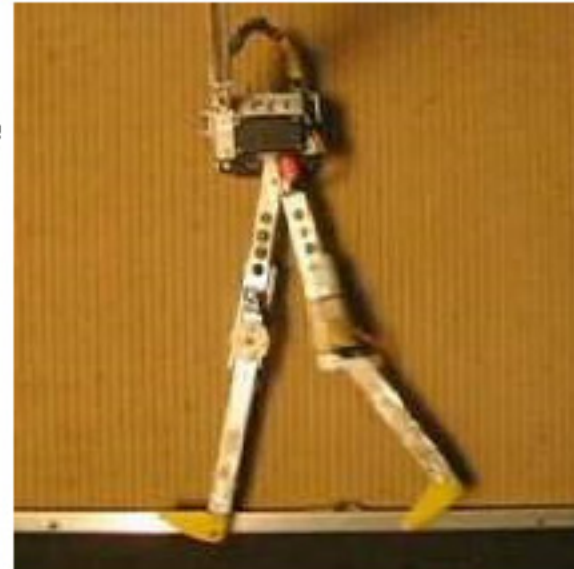
Robótica

Robô andarilho quebra recorde mundial de velocidade robótica

Da redação
07/04/2006

O "RunBot" (robô corredor) ainda não conseguiria bater o recorde olímpico humano dos 100 metros rasos. Mas ele já é o recordista robótico em velocidade, capaz de andar à velocidade de *3,5 pernas por segundo*.

Pernas por segundo ainda não é uma unidade que faça parte do sistema internacional de medidas. Mas foi a forma encontrada pelos cientistas para comparar os diferentes robôs, já que cada um tem um tamanho diferente. É uma medida de velocidade relativa, sendo calculada dividindo-se a velocidade (metros por segundo) pelo comprimento das pernas do robô.



O RunBot, de andar simpático (veja link abaixo, no quadro Para navegar), é incrivelmente simples, inclusive no seu controle. O programa que faz o pequeno pernalta de 30 centímetros de altura ser tão rápido é inspirado na forma como os neurônios - as células cerebrais - controlam o movimento nos humanos e nos animais.

O controlador neuronal aprende enquanto anda, o que dispensa a multiplicidade de sensores existentes nos outros robôs andarilhos. Na verdade, ele possui apenas dois sensores, um para detectar quando o pé sai do chão e outro para detectar quando o pé toca o chão.

Recebendo os sinais dos sensores, o controlador neuronal responde da mesma forma que o reflexo de um animal, fazendo com que as pernas se ajustem ao estágio do movimento no qual elas se encontram naquele momento.

Bibliografia:

Fast BipedWalking with a Sensor-driven Neuronal Controller and Real-time Online Learning
Tao Geng, B. Porr, F. Wörgötter
The International Journal of Robotics Research
1 March 2006
Vol.: Volume 25 Issue 3
http://www.ijrr.org/contents/25_03/abstract/243.html

Ver outras notícias sobre

- [Robôs de Pesquisa](#)
- [Robôs Humanóides](#)
- [Redes Neurais](#)

Notícias relacionadas

- [Cadeira robótica remonta-se sozinha](#)
- [Insetos servem de inspiração para robôs que poderão andar no teto](#)
- [Robô descobre navio grego afundado no século 4](#)

Para navegar

- [Runbot Web Site](#)
- [The International Journal of Robotics Research](#)

e-Boletim

Receba nossas notícias em seu e-mail.

Nome

e-mail

Ok

RSS

[O que é RSS?](#)

Pesquisa

Ok