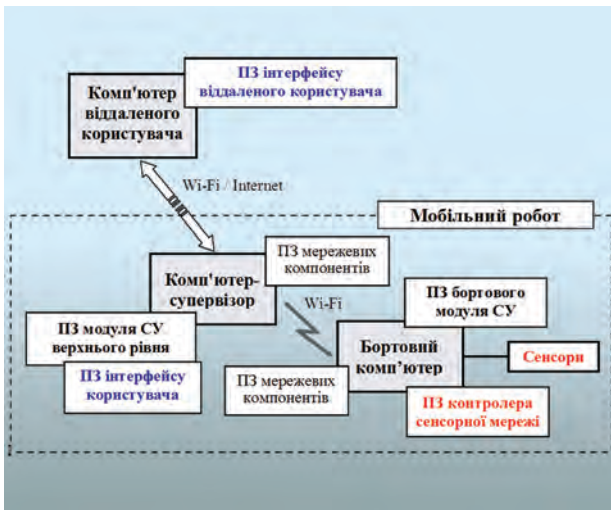


ІНФОРМАЦІЙНА ТЕХНОЛОГІЯ УПРАВЛІННЯ БАГАТО-ФУНКЦІОНАЛЬНИМ АВТОНОМНИМ МОБІЛЬНИМ РОБОТОМ



Структура програмного забезпечення (ПЗ) системи управління (СУ) багатофункціональним автономним МР



Експериментальний багатофункціональний автономний МР з інтелектуальним управлінням

Призначення

Технологія може бути використана у мобільних роботах (МР) для: патрулювання та дослідження приміщень; фізичної та інформаційної допомоги, у тому числі людям з обмеженими можливостями; лабораторних навчальних комплексів для практичних занять і досліджень

Характеристики

Технологія забезпечує: автономне виконання роботом складних завдань у невизначеному середовищі з накопиченням інформації про об'єкти оточення; спілкування користувача з МР на рівні природно сприйманих візуальних образів та акустичних повідомлень із використанням засобів віддаленого доступу; виконання завдань колективом МР

Охорона інтелектуальної власності

IPR1

Переваги

Оригінальний принцип організації активувальної підсистеми інтелектуального управління; двомодульний принцип інформаційних процесів «сприйняття оточення ↔ формування доцільної поведінки» подібно до біологічних систем; повний комплекс інформаційно-технологічних рішень системи управління МР – від нижнього рівня керування до розвинутого людино-машинного інтерфейсу

Рівень готовності розробки. Пропозиції до комерціалізації

IRL3, TRL2

На замовлення можлива адаптація розроблених програмних рішень системи управління автономним роботом для оснащення багатофункціональних МР, призначених для роботи у приміщеннях

Контактна інформація

Сухоручкіна Ольга Миколаївна, Міжнародний науково-навчальний центр інформаційних технологій та систем НАН України та МОН України, +38 044 502 63 13, e-mail: sukhoru@irtc.org.ua