

همکاری جالب ربات های پرنده چهار ملخه

محققان سوئسی تصاویر ویدیویی جدیدی منتشر کرده اند که نشاندهنده ظرفیتهای جالب همکاری بین ربات های پرنده چهار ملخه است.



محققان سوئسی تصاویر ویدیویی جدیدی منتشر کرده اند که نشاندهنده ظرفیتهای جالب همکاری بین ربات های پرنده چهار ملخه است.

به گزارش خبرگزاری مهر، این تصویر نشان می دهد سه ربات چهار ملخه، توری را به خود متصل دارند که می تواند توپی را که به سوی آنها پرتاب می شود، بگیرد.

وقتی توپ را به وسیله توری که همراه دارند بگیرند می توانند آن را با کشیدن تور از هر انتها، بالا بیاندازند.

این ربات ها نیز خود می توانند توپ را به بالا پرتاب کنند. برای پرت کردن توپ، ربات های پرنده چهار ملخه به سرعت از هم دور می شوند تا توری کشیده شده و توپ به فضای بالا پرتاب شود.

در این تصویر نشان داده می شود که خاصیت کشسانی توری موجب می شود ربات چهار ملخه به سرعت به حالت اولیه بازگردد تا به منظور پیشگیری از سقوط وضعیت خود را تثبیت کند.

"روبین ریتز" سرپرست محققان بخش ماشین های پرنده زوریخ می گوید: وقتی ربات های پرنده به حالت اولیه بازگشتند، می توانند دوباره با وضعیت همکاری خود توپ بالا پرتاب شده را دوباره بگیرند.