

По словам Саймона Пеголи, аспиранта факультета науки и инженерии университета Флиндерса, такие датчики помогут роботам преодолевать ограничения камер и лидаров, которые могут не заметить объект в непосредственной близости. Кроме того, «усы» способны распознавать свойства объектов, например, их подвижность, что недоступно камерам и лидарам.

Разрабатывая оптимальную форму «усов», ученые стремятся к тому, чтобы роботы могли касаться предметов, оценивать их вес и даже убирать препятствия с пути, избегая повреждений.

Исследователи планируют активно тестировать прототипы «электромеханических усов» в сложных ситуациях, чтобы роботы учились интерпретировать получаемую информацию.