

Математики из Университета Лидса в Великобритании разработали новейшую архитектуру искусственного интеллекта для четвероногих роботов. Система основана на нейросети, позволяющей роботам управлять своими конечностями и адаптироваться к пересечённой местности, подобно тому, как это делают настоящие животные.

Вместо того чтобы обучать робота отдельным действиям, исследователи создали целостную систему, которая позволяет роботу стратегически мыслить и адаптировать походку к конкретной местности, как это делают животные. Это позволит создавать четвероногих роботов, способных к инстинктивным биомеханическим движениям.

Созданная ИИ-система использует датчики движения, давления и другие аналоги органов чувств животных. Для обучения нейросети создали виртуальную среду, где ИИ должен был минимизировать расход энергии и времени для обеспечения стабильности робота.

Учёные разработали сценарии с пересечённой местностью. Причём реальным роботом ИИ эффективно управлял уже после девяти часов обучения. Тестовый робот научился адаптироваться к рельефу и восстанавливать равновесие.