

The background is a light blue gradient with several realistic water droplets of various sizes scattered across the surface. The droplets have highlights and shadows, giving them a three-dimensional appearance.

РОБОТ-РЫБОЛОВ

ДИЗАЙН И КОНСТРУКЦИЯ

- Робот, задачей которого будет ряд телодвижений для достижения определённой цели, должен быть снабжён качественной системой передвижения и быть максимально человекообразным. Он должен удерживать равновесие благодаря правильной конструкции, и иметь органы чувств, которые будут быстро реагировать на сигналы, исходящие из окружающей среды - на подобии исчезнувшего из поверхности воды поплавок или выскальзывающей из рук удочки. Основными критериями дизайна и конструкции должны быть максимально чувствительные датчики, человекообразность, способность удерживать тело в равновесии, и сила. Нельзя забывать и о правильно разработанной программе, позволяющей роботу выполнять те или иные действия при тех или иных обстоятельствах.

СФЕРА ДЕЙСТВИЯ

- Робот выполняет функцию рыболовли вместо человека. Если робот имеет свойства, присущие человеку, такие как координация, сила и способность удерживать равновесие, то ему можно задать программу, пользуясь которой, робот будет выполнять её, реагировать на внешние факторы, и выполнять действия, приближающие его к цели – к поимке рыбы. Подобного рода робот может не только ловить рыбу, его можно применить в намного более широких сферах, подобных поимке почти любых животных (робот действует как ловушка или капкан).



ПОЛЕЗНЫЕ ФУНКЦИИ

- Робот используется в целях получения продуктов питания. В предыдущем слайде была упомянута способность робота не только ловить рыбу, но и быть применимым в более широких сферах деятельности.