

Cummins Generators

Diesel or Gas, Used & New. Full Warranties. In Stock - Call Now!

- [ΕΝΕΡΓΕΙΑ](#)
- [ΦΥΣΗ](#)
- [ΖΩΟΦΙΛΙΑ](#)
- [BUSINESS](#)
- [ΡΥΠΑΝΣΗ](#)
- [ΤΕΧΝΟΛΟΓΙΑ](#)
- [ΑΝΑΚΥΚΛΩΣΗ](#)
- [ΚΛΙΜΑ](#)
- [ΠΟΛΙΤΙΚΗ](#)
- [MEDIA](#)
-

- [EVENTS](#)
- [ΔΡΑΣΕΙΣ](#)

90

Like

2

Tweet

0

0

- [...ΛΙΕΣ](#)
- [...ΥΕΙΣ](#)
- [...ΕΜΑΤΑ](#)
- [...Σ](#)
- [...tory](#)
- [...print Calculator](#)
- [...α](#)

ΤΕΧΝΟΛΟΓΙΑ

[EcoNews.gr](#) > [ΤΕΧΝΟΛΟΓΙΑ](#) > Ένα ελληνικό ρομποτικό χταπόδι για τη θάλασσα...
1 Οκτωβρίου 2014, 09:52 | Εμφανίσεις: 1800

Ένα ελληνικό ρομποτικό χταπόδι για τη θάλασσα ζωή – Ρομπότ κατά λαθρεμπόρων στα λιμάνια [video]



Ένα ρομποτικό χταπόδι που ανέπτυξαν έλληνες ερευνητές του **Ιδρύματος Τεχνολογίας και Έρευνας (ΙΤΕ)** παρουσιάστηκε πρόσφατα στο συνέδριο του Ινστιτούτου Ηλεκτρολόγων και Ηλεκτρονικών Μηχανικών (IEEE) με τίτλο ***International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS) 2014*** που έλαβε χώρα στο Σικάγο των ΗΠΑ από τις 14 ως τις 18 Σεπτεμβρίου και προσέελκυσε το ενδιαφέρον των συντακτών του βρέθηκε στο επίκεντρο δημοσιευμάτων της ιστοσελίδας IEEE Spectrum.

Το χταπόδι των ελλήνων ερευνητών είναι ένα **οκτάποδο ρομπότ** που μιμείται τη μορφολογία και τις κινήσεις του φυσικού χταποδιού.

Η συσκευή είναι βασισμένη σε μια από τις ρομποτικές πλατφόρμες του **EYOP (Εργαστήριο Υπολογιστικής Όρασης και Ρομποτικής)** και είναι κατασκευασμένη κυρίως από ελαστικά υλικά.

Όπως αναφέρεται στην ιστοσελίδα του ΙΤΕ, «πειράματα στο νερό έδειξαν έναν καινοτόμο μηχανισμό υποβρύχιας κίνησης με κατάλληλο συνδυασμό κίνησης των βραχιόνων και του 'δικτύου'», καθώς και την αποδοτικότητά του.

Οι έλληνες επισημαίνουν στο δημοσίευμα του IEEE Spectrum ότι το σημαντικό στο έργο τους ήταν η προσθήκη ενός μαλακού και εύκαμπτου δικτύου σιλικόνης μεταξύ των πλοκαμών που επιτρέπει την αύξηση της ταχύτητας κολύμβησης και την αποδοτικότητα στην κίνηση, όπως ακριβώς το κάνει το πραγματικό χταπόδι. Επιπλέον, η συσκευή τους έχει τη δυνατότητα να έρπει, να μεταφέρει αντικείμενα και να κολυμπά ελεύθερη.

Όπως επεσήμαναν οι ερευνητές, το ρομπότ θα μπορούσε να αποτελέσει μια **αποτελεσματική πλατφόρμα παρατήρησης της θαλάσσιας ζωής** χωρίς να παρενοχλούνται τα πλάσματα, τα οποία σε βίντεο φάνηκαν **να μην αντιδρούν αρνητικά στην παρουσία του**- αρκεί βέβαια να μην γίνει απόπειρα παρακολούθησης οργανισμών που στοχοποιούνται από τα κεφαλόποδα.

Το paper «**Multi-arm Robotic Swimming With Octopus-Inspired Compliant Web**» συνέταξαν οι Μιχαήλ Σφακιωτάκης, Ασημίνα Καζακίδη, Αυγούστα Χατζιδάκη, Θεόδωρος Ευδαίμων και Δημήτρης Τσακίρης του ΙΤΕ.

Επισημαίνεται ότι στις υπόλοιπες ρομποτικές πλατφόρμες του EYOP περιλαμβάνονται το ρομπότ κυματοειδούς κίνησης «Νηρηίς», ρομποτικές ενδοσκοπικές κάψουλες, τα ρομπότ «ΛΕΥΚΟΣ», Plato και Peleas, το FLYBOT (ελικόπτερο που ανήκει στην κατηγορία των Rotorcraft Unmanned Aerial Vehicles- RUAV), μια ρομποτική αναπηρική καρέκλα εξοπλισμένη με αισθητήρες σόναρ και πανοραμική όραση και ο «ΤΑΛΩΣ» – μια ρομποτική πλατφόρμα RWI B21, εξοπλισμένη με σόναρ, υπέρυθρους και bumper αισθητήρες και ένα TRC στερεοσκοπικό σύστημα.