

## PHẦN MỀM GIÚP ROBOT TỰ HỌC ĐI

Các nhà nghiên cứu ở Leipzig (Đức) vừa công bố phần mềm thiết kế dành cho robot cho phép chúng tự “học” cách di chuyển thông qua trải nghiệm và học hỏi từ sai lầm.

GS Ralf Der thuộc Viện toán ứng dụng Max Planck đã viết phần mềm này dựa trên  
Các nhà nghiên cứu ở Leipzig (Đức) vừa công bố phần mềm thiết kế dành cho robot cho phép chúng tự “học” cách di chuyển thông qua trải nghiệm và học hỏi từ sai lầm.

GS Ralf Der thuộc Viện toán ứng dụng Max Planck đã viết phần mềm này dựa trên mạng thần kinh như quá trình cảm nhận và xử lý của bộ não người.

Phần mềm này có thể giúp robot hoạt động như động vật và con người ở thế giới thực như tự học nhảy qua hàng rào (đối với robot chó) hoặc tự học cách búng người ra phía trước hoặc sau như những chú bé nhảy hiphop (đối với robot dạng người).

Trong trường hợp mạng thần kinh robot nhận thấy robot có khả năng chạm phải chướng ngại vật, nó sẽ cố gắng điều khiển robot di chuyển theo hướng khác bằng cách tự học tùy theo tác động của môi trường xung quanh.

Các nhà nghiên cứu cho biết phần mềm này có thể sử dụng cho bất cứ loại robot nào. Hiện nó đang được thử nghiệm trên hệ thống robot có bánh xe.