

*Молодежная школа***«ROBOSCHOOL - 2015»**

**В Волгоградском государственном техническом университете на базе ФЭВТ с 9 по 13 ноября работала ежегодная Всероссийская молодежная школа по робототехнике, встраиваемым системам и компьютерному зрению «ROBOSCHOOL - 2015», уже четвертая по счету (раньше она называлась «Атмосфера»).**

Это увлекательное мероприятие традиционно привлекает к себе большой интерес. География мест, откуда приехали участники школы в этот раз, очень велика: Москва, Санкт-Петербург, Челябинск, Новосибирск, Архангельск, Владикавказ, Уфа, Ставрополь, Нижний Новгород.

В этом году она работала по следующим основным направлениям: «Робототехника и искусственный интеллект», «Компьютерное зрение и машинное обучение», «Встраиваемые системы и Интернет вещей». Было проведено большое количество тренингов, мастер-классов, лабораторных работ, дискуссий, а также робоигра «100 к 1», игровой квест, робовечеринка.

Среди этих мероприятий большое внимание привлекла открытая лекция профессора СПбГЭУ, замдиректора НИИ Информационных технологий математико-механического факультета СПбГУ Владимира Ильича Кияева на тему «Интеллектуальные встроенные системы и мультиагентное управление».

Встраиваемые системы все более интеллектуализируются – они приобретают способность не только накапливать информацию, но и анализировать, структурировать (превращать в знания) и использовать данные для подготовки принятия решений в сложных ситуациях. Они широко используются в робототехнике. В Японии, например, есть роботы-сиделки, которые могут совершать до 50 манипуляций, чтобы помочь больным. В этой же стране есть отель, где посетителей обслуживают роботы: администратор, гардеробщик, носильщик.

Гостям школы также был представлен антропоморфный робот AR-600E производства НПО «Андроидная техника». Он был приобретен ВолгГТУ в конце 2014 года для выполнения исследований в области автономного программного движения. Задачей исследователей из ВолгГТУ, которыми руководит декан ФЭВТ, д.т.н Александр Сергеевич Горобцов, является обучение робота автономной походке.

Первые обнадеживающие результаты были получены недавно – робот научился держать равновесие, стоять на одной ноге и выполнять прямолинейное движение с небольшой скоростью по ровной поверхности. Впереди еще большая работа. Но, как известно, «дорога в 1000 ли начинается с первого шага».

**Ирина Миронова,**

**Андрей Андреев.**