



Мысленно обозревая все три поколения роботов, можно кратко охарактеризовать их следующим образом.

Первое поколение моделирует лишь двигательные функции человека; роботы этого поколения по детальным командам человека берут нужные предметы, поднимают их, переставляют и т. д. Второе поколение дополнительно к этим функциям моделирует ощущения человека; роботы второго поколения «чувствуют» («видят», «слышат», «осязают») то, что они должны, например взять, поднять и перенести, и в соответствии с этим корректируют свои действия. Третье же поколение в дополнение ко всему этому моделирует еще и функции мышления; роботы последнего поколения «узнают» нужный предмет, «вспоминают», что они с ним должны сделать, «соображают», как следует действовать, пробуют выполнить выбранную последовательность операций и, если ошибаются, «учатся» на своих ошибках.

В таком ходе «эволюции» роботов прослеживается постепенное «очеловечивание» этих машин — моделирование в них основных механизмов движения человека, его ощущений и мыслительных процессов, проявляющихся в поведении. Не следует ли из этого, что современные конструкторы роботов, как и мастера прошлых времен, стремятся создать человекоподобные устройства?

Ответ на этот вопрос неоднозначен: и да, и нет. Да, поскольку главная задача робототехники—достичь возможно более полного воплощения в машине способностей человека успешно выполнять разнообразные трудовые операции. Нет, так как не ставится цель создать совершенно (в том числе и внешне), человекоподобное устройство.