



1

Vol. 4
Summer 2023

Research Paper

Received:
28 March 2023
Revised:
20 April 2023
Accepted:
20 May 2023
Published:
20 June 2023
P.P: 161-188

ISSN: 2717-3674
E-ISSN: 2717-3666



Imaging the capabilities and functions of the future of robotics in the horizon of 1414

Mohammad Yousefi *¹ | Majid Ghorbanpour Yami² | Ebrahim Hajiani³

Abstract

Objective: Robotic technology is currently one of the vital technologies in various fields of society and will play a significant role in the future. This article examines the capabilities and future applications of robotics in the horizon of 1414. In this study, the importance of the widespread use of robots and its impact on daily life and societies in the future are examined. Focusing on the types and capabilities as well as current and future applications of robots, this article provides the reader with a comprehensive perspective. Due to technological advances, robots will be able to perform complex and diverse tasks in different environments. The main problem of this research is to identify the capabilities and future applications of robots. For this purpose, using the method of holding brainstorming sessions and interviewing experts, 84 themes related to the capabilities and future applications of robots were extracted, and then using the two-step Delphi method, 50 themes were reported as final results. The results show that in the future, the three main applications of robots include advanced processing of environmental data, increasing human living standards, exploring and extracting space resources; And the top three capabilities of robots are artificial intelligence, interaction with humans, and stability in difficult conditions.

Keywords: Critical technologies, future robots, future image, advanced robotics.

1. Corresponding Author: Faculty member, Imam Hossein University, Tehran, Iran. Musefi.kh@gmail.com.
2. Master's student in Defense Future Studies, Imam Hossein University, Tehran, Iran
3. Faculty member, Shahid University, Tehran

Cite this Paper: Yousefi, M & Ghorbanpour Yami, M & Hajiani, E . (2023). Imaging the capabilities and functions of the future of robotics in the horizon of 1414. *Crisis Management and Emergency Situations*, 1(4), 161–188. DOR: <https://dorl.net/dor/20.1001.1.27173674.1402.4.1.6.1>

Publisher: Imam Hussein University

Authors



This article is licensed under a Creative Commons Attribution 4.0 International License (CC BY 4.0) .

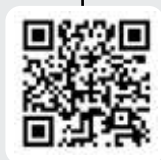


دوره چهارم
بهار ۱۴۰۲

مقاله پژوهشی

تاریخ دریافت: ۱۴۰۲/۱۰/۰۸
تاریخ بازنگری: ۱۴۰۲/۱۰/۳۱
تاریخ پذیرش: ۱۴۰۲/۱۰/۳۰
تاریخ انتشار: ۱۴۰۲/۰۳/۳۰
صص: ۱۶۱-۱۸۸

شابا چاپی: ۳۶۷۴-۲۷۱۷
الکترونیکی: ۳۶۶۶-۲۷۱۷



تصورپردازی قابلیت‌ها و کارکردهای آینده رباتیک در افق ۱۴۱۴

محمد یوسفی^۱ | مجید قربان‌پوریامی^۲ | ابراهیم حاجیانی^۳

چکیده

فناوری رباتیک در حال حاضر یکی از فناوری‌های حیاتی در زمینهای مختلف جامعه مورد توجه قرار گرفته است و در آینده نیز نقش بسزایی خواهد داشت. این مقاله به بررسی قابلیت‌ها و کاربردهای آینده رباتیک در افق سال ۱۴۱۴ می‌پردازد. در این مطالعه، اهمیت استفاده گسترده از ربات‌ها و تأثیر آن بر زندگی روزمره و جوامع در آینده مورد بررسی قرار می‌گیرد. این مقاله با تمرکز بر نوع و قابلیت‌ها و همچنین کاربردهای فعلی و آینده ربات‌ها، یک دیدگاه جامع را به خواننده ارائه می‌دهد. با توجه به پیشرفت‌های تکنولوژی، ربات‌ها قادر به انجام وظایف پیچیده و متنوع در محیط‌های مختلف خواهند بود. مسئله اصلی این تحقیق، شناسایی قابلیت‌ها و کاربردهای آینده ربات‌ها است. برای این منظور، با استفاده از روش برگزاری جلسات طوفان فکری و مصاحبه با افراد متخصص، ۸۴ مضمون مرتبط با قابلیت‌ها و کاربردهای آینده ربات‌ها استخراج شدند و سپس با استفاده از روش دلفی دو مرحله‌ای، ۵۰ مضمون به عنوان نتایج نهایی گزارش شدند. نتایج نشان می‌دهند که در آینده، سه کاربرد اصلی ربات‌ها شامل پردازش پیشرفته داده‌های محیطی، افزایش استانداردهای زندگی بشر، کاهش و استخراج منابع فضایی؛ و سه قابلیت برتر ربات‌ها عبارتند از هوش مصنوعی، تعامل با انسان و پایداری در شرایط سخت می‌باشد.

کلیدواژه‌ها: فناوری‌های حیاتی، ربات‌های آینده، تصویر آینده، رباتیک پیشرفته.

۱. نویسنده مسئول: عضو هیئت علمی، دانشگاه جامع امام حسین (علیه السلام)، تهران، ایران. Musefi.kh@gmail.com

۲. دانشجو کارشناسی ارشد آینده‌پژوهی دفاعی، دانشگاه جامع امام حسین (علیه السلام)، تهران، ایران.

۳. دانشیار دانشگاه شاهد، تهران، ایران

استناد: یوسفی، محمد و قربان‌پوریامی، مجید و حاجیانی، ابراهیم (۱۴۰۲)، تصویرپردازی قابلیت‌ها و کارکردهای آینده رباتیک در افق ۱۴۱۴، **نشریه علمی آینده پژوهی انقلاب اسلامی**، (۴)، (۱)، ۱۶۱-۱۸۸.

DOR: <https://dorl.net/dor/20.1001.1.27173674.1402.4.1.6.1>

ناشر: دانشگاه جامع امام حسین (ع) نویسندگان

این مقاله تحت لیسانس آفرینندگی مردمی (Creative Commons License- CC BY) در دسترس شما قرار گرفته است.



مقدمه و بیان مسئله

روز به روز پیشرفت در رباتیک در حال افزایش است (لوچه و انت، ۲۰۲۱؛ آیوینو و همکاران، ۲۰۲۲؛ موها، ۲۰۲۱؛ کوگولورو و بیگیت کنلارت ۲۰۲۰). رباتیک در حال حاضر به طور قابل توجهی بر عملکرد جوامع و اقتصادها تأثیر می‌گذارد و بحث‌های گسترده‌ای در مورد فواید (گونزالس و همکاران، ۲۰۲۱؛ روی چاودریو، ۲۰۱۷) و معایب (گونزالس و همکاران، ۲۰۲۱؛ سنسی، ۲۰۱۳) آنها برای بشریت در مجامع علمی وجود دارد. همین مسئله باعث می‌شود که این حوزه علم و فناوری که به سرعت در حال پیشرفت است (بیلیتگ و همکاران، ۲۰۲۱؛ هااون و همکاران، ۲۰۱۹؛ زی لی و همکاران، ۲۰۱۶) مورد توجه بیشتر قرار گیرد. این فناوری نوظهور پیامدهایی در حوزه‌های پزشکی و مراقبت‌های بهداشتی (هابوزا و همکاران، ۲۰۲۱؛ دیلیوزی و همکاران، ۲۰۲۱)، اشتغال، حمل و نقل (چن و همکاران، ۲۰۲۱؛ پارک و همکاران، ۲۰۲۲؛ سویامو و همکاران، ۲۰۲۰)، کشاورزی (گونزالس د سانتوس و همکاران، ۲۰۲۰؛ مشرم و همکاران، ۲۰۲۲) و درگیری‌های مسلحانه آینده دارد (نیومن، ۲۰۲۱).

ربات‌ها به طور فزاینده‌ای در صنایع مختلف مورد استفاده قرار می‌گیرند. (فون براون و همکاران، ۲۰۲۱) ربات‌ها نقش مهمی در انواع کارها نیز دارند. استفاده از سیستم‌های مبتنی بر هوش مصنوعی در ربات‌ها می‌تواند تأثیرات مثبتی را در بهبود عملکرد آن‌ها به ارمغان بیاورد. برای مثال، ربات‌ها با استفاده از هوش مصنوعی می‌توانند در شناسایی افراد مجروح در طبیعت، نظارت بر رعایت قوانین و مقررات و بهبود آگاهی موقعیتی و برنامه‌ریزی محیطی و تصمیم‌گیری هدفمند کمک کنند. (نیومن، ۲۰۲۱).

پیش‌بینی کاهش خسارت‌های انسانی در مواجهه با چالش‌های آینده (از طریق معرفی ربات‌ها) می‌تواند خطرات شروع رویدادهای آینده را کاهش دهد. به این ترتیب، توانایی رباتیک در دسترسی برخی از سیاستمداران، می‌تواند شروع عملیاتی جدید را به عنوان یک گزینه سیاسی و عملی در نظر بگیرند. این موضوع باعث افزایش احتمال رخداد جنگ‌های آینده می‌شود (آسارو، ۲۰۰۷).

یکی از مسائل مهم در زمینه رباتیک، معرفی تکنولوژی‌های خودمختار است. این تکنولوژی‌ها به دلیل دقت بالا، می‌توانند در کاهش خسارت‌ها در مواجهه با چالش‌های مختلف نقش بسزایی ایفا کنند (آرشین، ۲۰۱۰؛ وون براون و همکاران، ۲۰۲۱). نگرانی از رشد خطرات مرتبط با هوش مصنوعی و رباتیک به دلیل ایجاد شکل‌های جدیدی از تهدیدات مانند حملات سایبری و استفاده از تکنولوژی‌های خودمختار، نیازمند تدابیر و قوانین امنیتی بین‌المللی جدید است. (نیومن، ۲۰۲۱). به همین دلیل، جامعه بین‌المللی نیازمند اصول و سیاست‌های جدید برای تسهیل صلح و جلوگیری از خطرات استفاده سوء و ضد بشریت می‌باشد. این موضوع نیازمند به اصول و تدابیر جدید سیاسی و حقوقی نیز دارد (نیومن، ۲۰۲۱).

نظر به توسعه و پیشرفت فناوری، برخی افراد به طراحی و استفاده از سیستم‌های خودمختار به‌عنوان یک راهکار آینده‌نگرانه نگرانی می‌کنند. آنها معتقدند که این سیستم‌ها نسبت به سیستم‌های مبتنی بر تصمیمات انسانی، به دلیل عدم وجود خطاهای مبتنی بر قضاوت و احساسات انسان، برتری خواهند داشت. در نتیجه، بهبود عملکرد و کاهش خطاها می‌تواند از جمله مزایای این تکنولوژی باشد (آرشین، ۲۰۱۰) با این حال، نگرانی‌هایی وجود دارد که در صورت کاهش اهمیت استدلال محتاط و اعتبار بر پایه شک و واگذاری آن به سیستم‌های خودمختار، ممکن است تصمیم‌گیری‌های بی‌رحمانه و بی‌انسانی در عرصه‌های مختلف اجتماعی و فناوری به وقوع بپیوندد. این امر می‌تواند تأثیر زیادی بر تصمیم‌گیری‌های سیاستمداران داشته باشد. در نتیجه، لازم است برای جلوگیری از این سناریوها و حفظ ارزش‌های انسانی و اخلاقی، توجه ویژه‌ای به طراحی و استفاده از تکنولوژی‌های جدید صورت گیرد (گارسیا، ۲۰۱۵؛ مورکوویسیوس، ۲۰۱۴).

در دهه‌های اخیر، توسعه و استفاده از ربات‌ها به‌عنوان جایگزینی برای انسان‌ها در برخی وظایف مربوط به فعالیت‌های عمومی افزایش یافته است (عبدالحمید و عزیز، ۲۰۲۲). این ربات‌ها، که از نوع هوشمند و قابل برنامه‌ریزی هستند، قادر به انجام وظایف پیچیده و متنوعی هستند. از جمله این وظایف می‌توان به هدایت فرایندها، جمع‌آوری اطلاعات، انجام فعالیت‌های خطرناک و حتی همکاری با افراد اشاره کرد (خو و پرز-آرانسیبا، ۲۰۲۲). این ربات‌ها با استفاده از تکنولوژی‌های پیشرفته مانند هوش مصنوعی، سنسورها و نانوفناوری، توانسته‌اند قدرت و

کارآیی خود را در انجام وظایف مختلف بهبود بخشند (بوره، ۲۰۱۶) با توجه به این پیشرفت‌ها، ربات‌ها در آینده قابلیت‌ها و کارکردهای بیشتری را خواهند داشت و در زمینه‌های مختلفی مانند خدمات مدنی، صنعت، بهداشت و حتی تفریح و سرگرمی مورد استفاده قرار خواهند گرفت.

استفاده از ربات‌های پیشرفته نیز با چالش‌ها و محدودیت‌هایی همراه است. این چالش‌ها شامل مسائلی مانند مشکلات در ارتباطات، قابلیت‌های محدود در شناسایی و تعامل با محیط، و نیاز به تصمیم‌گیری هوشمندانه در شرایط پیچیده و غیرقابل پیش‌بینی می‌شود (واتان و دوگان، ۲۰۲۱). ارتقاء قابلیت‌های ربات‌ها در آینده، بهبود در این مسائل و محدودیت‌ها را نیز ایجاد خواهد کرد. بهبود در ارتباطات، توانایی بهتر در شناسایی و تعامل با محیط، و توسعه الگوریتم‌های هوشمندتر برای تصمیم‌گیری در شرایط پیچیده، از جمله عواملی هستند که به ربات‌ها کمک خواهند کرد تا در وظایف خود بهبود یابند و کارایی بیشتری داشته باشند.

توسعه ربات‌های پیشرفته برای مقابله با تهدیدات آینده نیازمند بهره‌گیری از فناوری‌های نوین و قابلیت‌های بیشتر است. این نیازمندی‌ها شامل قابلیت‌های خودکار، تطابق با محیط، همکاری و هماهنگی بین ربات‌ها و انسان‌ها، مقاومت در برابر حملات سایبری و سازگاری با تغییرات سریع در محیط است (دورومتل و همکاران، ۲۰۲۲) (حامد و همکاران، ۲۰۲۲) این قابلیت‌ها، ربات‌ها را قادر می‌سازند تا به طور خودکار و با هماهنگی مناسب با انسان‌ها، در محیط‌های پویا و پیچیده عمل کنند و در برابر تهدیدات سایبری مقاومت نشان دهند. از این رو، توسعه و بهبود این قابلیت‌ها در آینده، اهمیت بیشتری در تأمین امنیت و مقابله با تهدیدات را دارا خواهد بود.

پرسش اصلی این پژوهش، مربوط به نوع ربات‌هایی است که در آینده مورد استفاده قرار خواهند گرفت و قابلیت‌ها و کارکردهایی که خواهند داشت. برای پاسخ به این پرسش، مراحل مختلفی را طی می‌کنیم. در مرحله اول، مسئله‌شناسی، به اهمیت توجه به ربات‌ها جهت مقابله با تهدیدات آینده توجه می‌کنیم. سپس در مرحله محیط‌شناسی، انواع ربات‌های احتمالی، کارکردها و قابلیت‌های آنها در افق ۱۴۱۴ بررسی می‌شوند. این مراحل برای درک بهتر توانمندی‌ها و کاربردهای آینده رباتیک بسیار اهمیت دارند.

با توجه به مراحل مذکور، این مقاله با استفاده از روش برگزاری جلسه طوفان فکری و مصاحبه با خبرگان ۸۴ مضمون قابلیت و کارکرد آینده ربات‌ها استخراج گردید و سپس با استفاده از دلفی

دو مرحله‌ای ۵۰ مضامین معتبر به عنوان نتایج گزارش گردید. یافته‌های این پژوهش شامل اثرگذاری ربات‌ها بر آینده، معرفی ربات‌های آینده و شناسایی محتمل‌ترین آنها می‌باشد.

مبانی نظری پژوهش

تصویر آینده: تصور و تصویرسازی از وضعیت و رویدادهایی است که در آینده قرار دارند و هنوز رخ نداده‌اند. تصویر آینده به عنوان روشی در آینده‌پژوهی ممکن است بر اساس تحلیل‌ها، پیش‌بینی‌ها، رویدادهای فعلی و رویکردهای متنوع دیگری تشکیل شود. آینده‌پژوهی به دنبال شناسایی مسیرها، روندها، و اثرات محتمل در آینده است و در برخی موارد سعی می‌کند به تحلیل و پیش‌بینی واکنش‌های احتمالی فردی و جمعی نسبت به تغییرات آینده بپردازد (دور، ۲۰۱۹).

ربات‌های آینده: این مفهوم به ربات‌ها و سیستم‌های رباتیکی اشاره دارد که می‌توانند به صورت خودکار یا با مشارکت انسان در عملیات مختلف شرکت کنند. استفاده از این ربات‌ها باعث افزایش کارایی، دقت و قابلیت همکاری در فعالیت‌های مختلف می‌شود (تئودور و همکاران، ۲۰۱۸). این تکنولوژی‌ها با ارتقاء قابلیت‌ها و کارکردهای خود، تأثیر بسزایی در صنایع و عموم جامعه خواهند داشت و پتانسیل‌های بسیاری برای استفاده در زمینه‌های مختلف مانند حمل و نقل، پزشکی، خدمات روزمره و غیره دارند.

انواع ربات‌های آینده: ربات‌های آینده به عنوان یک بخش حیاتی از فناوری رباتیک، در زمینه‌های مختلف استفاده خواهند شد. انواع ربات‌های آینده شامل ربات‌های هواپایه، ربات‌های زمین‌پایه، ربات‌های دریایا‌پایه و ربات‌های فضاپایه می‌شوند.

ربات‌های دریایا‌پایه آینده: به ربات‌هایی به دلیل قابلیت غواصی و عملکرد در محیط آبی (اسکارادوزی و همکاران، ۲۰۱۷)، اطلاق می‌شود که برای عملیات در محیط زیرآب و زیردریا استفاده می‌شوند. این ربات‌ها شامل ربات‌های دریایا‌پایه خودگردان^۱، ربات‌های دریایا‌پایه با کنترل مستقیم^۲ و ربات‌های دریایا‌پایه نیمه‌مستقل^۳ می‌شوند.

1 Autonomous Underwater Vehicles - AUVs

2 Remotely Operated Vehicles - ROVs

3 Semi-Autonomous Underwater Vehicles

ربات‌های هوایی: ربات‌های هوایی به دستگاه‌هایی گفته می‌شود که برای عملکرد در محیط هوا ساخته شده‌اند. ربات‌های هوایی دارای انواع مختلف پهپادها^۱، بالگردهای بدون سرنشین^۲ و بالن‌های هوای پایه^۳ می‌باشند.

ربات‌های زمین‌پایه: ربات‌های زمین‌پایه به عنوان سیستم‌های خودکار و هوشمند در سطح زمین عمل می‌کنند. از انواع این ربات‌ها می‌توان ربات‌های همه‌کاره^۴، ربات‌های حمل و نقل^۵، ربات‌های بی‌سرنشین^۶، ربات‌های چهارپا و دوپا^۷ اشاره نمود.

ربات‌های فضاپایه: ربات‌های فضاپایه شامل دستگاه‌ها و سامانه‌هایی هستند که برای استفاده در فضا طراحی و توسعه می‌یابند. از انواع این ربات‌ها می‌توان به ماهواره‌ها^۸، فضاوردان رباتیک^۹، ربات‌های تجسسی فضاپایه، ربات‌های نگهداری و تعمیر، سامانه‌های فضاپایه^{۱۰} اشاره نمود.

پیشینه پژوهش

در سال‌های اخیر، پژوهش‌هایی مختلف در حوزه ربات‌های پیشرفته انجام شده است. بر این اساس گزیده‌ای مقالات مطرح در این زمینه را به شرح ذیل بیان می‌گردد:

میائولی او (۲۰۲۳) (میائولی او و همکاران، ۲۰۲۳) در مقاله خود با عنوان «آخرین وضعیت و روندهای آینده در پیکربندی و دینامیک وسایل نقلیه بدون سرنشین زمینی عبور از موانع»، به بررسی تنظیمات پلتفرم و دینامیک خودروهای زمین‌پایه بدون سرنشین (UGV) جهت غلبه بر موانع سخت می‌پردازد. چی وانگ و همکاران (۲۰۲۳) (وانگ و همکاران، ۲۰۲۳) در مقاله خود با عنوان «ربات دریای پایه در مقیاس سانتی متری با سرعت بالا با الهام از عروس دریایی» به معرفی یک ربات دریای پایه کوچک با سرعت بالا به نام 'JR' پرداخته شده است. پریارجان بیسوال و همکاران (۲۰۲۱) (پریارجان بیسوال، ۲۰۲۱) در مقاله خود با عنوان «توسعه ربات‌های راه رفتن چهارپا»، به

1 UAV - Unmanned Aerial Vehicle

2 UH - Unmanned Helicopter

3 Aerostat

4 General Purpose Robots

5 Combat Robots

6 Unmanned Ground Vehicles - UGVs

7 Legged Robots

8 Satellites

9 Robotic Astronauts

10 Space Systems

موضوعات مربوط به طراحی، توسعه و برنامه‌ریزی حرکت ربات‌های متحرک در حوزه رباتیک می‌پردازد. کایورن و همکاران (۲۰۲۱) (رن و یو، ۲۰۲۱) در مقاله خود با عنوان «وضعیت تحقیق ربات‌های دوزیست بیونیک»، به بررسی ربات‌های آمفیبی بیونیک که توانایی حرکت در زمین و زیر آب را دارند پرداخته است. رونجا مولر و همکاران (۲۰۲۱) (مولر و همکاران، ۲۰۲۱) در مقاله خود با عنوان «ناوبری ربات آگاه از انسان»، به بررسی مسأله ناوبری ربات‌های اجتماعی متمرکز است. دانتی ترا و همکاران (۲۰۲۰) (ترا و همکاران، ۲۰۲۰) در مقاله خود با عنوان «آخرین هنر تعامل انسان و پهپاد»، به بررسی مفهوم تعامل انسان-ربات‌ها می‌پردازد. محمد کامل و همکاران (۲۰۲۰) (کامل و همکاران، ۲۰۲۰) در مقاله خود با عنوان «کنترل، شکل‌گیری و هماهنگی چندین وسیله نقلیه زمین‌پایه بدون سرنشین در شرایط عادی و معیوب»، به بررسی و تحلیل روش‌ها و راهکارهای کنترل تشکیلاتی و هماهنگی ربات‌های بی‌سرنشین زمین‌پایه چندگانه در شرایط عادی و نیازمندی‌های عملیاتی می‌پردازد.

روش‌شناسی پژوهش

در پژوهش حاضر در مرحله اول با استفاده از روش برگزاری جلسه طوفان فکری و مصاحبه با خبرگان ۸۴ مضمون مرتبط با تصاویر ممکن آینده رباتیک استخراج شد و مضامین در قالب قابلیت‌ها و کارکردهای ممکن آینده دسته‌بندی شدند. سپس در مرحله دوم با استفاده از روش دلفی دو مرحله‌ای، ۵۰ مضمون معتبر به عنوان نتایج نهایی گزارش شدند. مشارکت کنندگان پژوهش مشتمل بر خبرگان و متخصصان حوزه رباتیک، مهندسی نرم‌افزار، الکترونیک و سایر حوزه‌های مرتبط می‌باشد برای انتخاب خبرگان مشارکت‌کننده گان در دلفی از شیوه نمونه‌گیری مبتنی بر معیار استفاده شده است. در نمونه‌گیری مبتنی بر معیار، واحدهای نمونه دارای ویژگی خاصی هستند که به شناخت و درک دقیق از موضوعات و مسائل اصلی کمک می‌کنند (عملکرد تحقیق کیفی: راهنمای دانشجویان و محققان علوم اجتماعی، ۲۰۰۳). در مراحل دلفی پرسشنامه‌ها برای خبرگان ارسال شد. خبرگان بر اساس میزان باورپذیری در افق ۱۴۱۴ به گزاره‌ها بر اساس طیف لیکرت نمره ۵-۱ امتیاز دادند. پس از هر مرحله دلفی، نتایج به کمک آمار توصیفی بر اساس سنجه‌های میانگین، انحراف معیار و دامنه بین چارکی تجزیه و تحلیل شدند. دامنه بین

چارکی از سنج‌های پراکندگی است که با فاصله بین چارک اول و سوم برابر است. معیار قبول آرای خبرگان در خصوص هر عامل، کوچک‌تر مساوی بودن IQR از ۳۰ درصد است که برای طیف لیکرت پنج‌تایی معیار $IQR \geq 1/2$ خواهد بود (سکاران، ۲۰۰۳). جداول (۱) و (۲) اطلاعات آماری مربوط به دو مرحله دلفی را نشان می‌دهد.

تجزیه و تحلیل داده‌ها

مبتنی بر برگزاری جلسه طوفان فکری در حوزه رباتیک و همچنین انجام مصاحبه با خبرگان حوزه‌های مرتبط ۸۴ مضمون استخراج گردید. سپس مضامین استخراج شده در قالب دو دسته کارکرد و قابلیت طبقه‌بندی گردید. در گام بعدی مضامین تصاویر آینده رباتیک مبتنی بر تقسیم بندی صحنه نبرد آینده به انواع ربات‌های دریای پایه، زمین پایه، هوای پایه و فضاپایه تفکیک گردید و در نهایت بمنظور تعیین مضامین معتبر و باور پذیر در افق ۱۴۱۴، در قالب پرسشنامه مبتنی بر فرآیند دلفی در اختیار خبرگان و متخصصین حوزه رباتیک قرار گرفت. نتایج تحلیل داده‌های پرسشنامه در جداول (۲) و (۳) ارائه گردیده است.

جدول ۲: نتایج دلفی دو مرحله‌ای برای کارکردهای آینده ممکن رباتیک

انواع ربات	ردیف	کارکرد	مرحله اول			مرحله دوم		
			SD	Mean	IQR	SD	Mean	IQR
ربات‌های دریای پایه	۱	هوشمندی در جمع‌آوری اطلاعات	۱,۳۱	۴,۲	۰,۷۲	۰,۹۱	۴,۳	۰,۵
	۲	پایش حریم دریایی	۱,۲۲	۲,۱	۰,۸	۰,۸۵	۱,۳	۰,۴
	۳	امنیت مسیرهای دریایی	۰,۹۶	۲,۵	۱,۲	۰,۹	۱,۷	۰,۸
	۵	مراقبت و حفاظت از خطوط دریایی	۱,۴۱	۱,۸	۲,۱	۱,۲	۲,۴	۱,۵
	۶	کاوش و پایش مناطق ناشناخته	۰,۹	۳,۵	۱,۱	۰,۸۳	۳,۸	۰,۴
	۷	مهار کردن تهدیدات طبیعی دریایی	۰,۸۱	۲,۴	۱,۴	۰,۸۷	۲,۱	۰,۸
	۸	سیستم‌های تشخیص و از بین برنده تهدیدات	۱,۱	۳,۸	۰,۹	۰,۹۳	۴,۱	۰,۵

۰,۵۴	۴,۲	۰,۸۱	۰,۹۱	۳,۷	۰,۹۱	خودکارسازی و خودمختاری در کنش	۹	
۱,۱۷	۲,۵	۱,۱۲	۱,۳۴	۲,۳	۱,۳۲	تحقیق و پژوهش در اعماق دریا	۱۰	
۰,۸۴	۴,۵	۱,۲۲	۰,۹۵	۴,۳	۱,۵۲	کنش‌های ساختار یافته	۱۱	
۱,۱۳	۱,۷	۱,۱۱	۱,۶۷	۲,۵	۱,۳۱	مراقبت از محیط زیست	۱۲	
۰,۷۹	۴,۶	۰,۷۵	۰,۸۵	۴,۲	۰,۹۵	تحويل تجهیزات در مناطق صعب العبور	۱۳	
۱,۷۳	۲,۱	۱,۰۲	۱,۹۵	۲,۶	۱,۲۲	کشاورزی هوشمند	۱	ربات‌های هوای پایه
۰,۵۴	۴,۴	۰,۵۵	۰,۶۳	۴,۱	۰,۹۵	هدایت و هماهنگی فعالیت‌ها	۲	
۰,۴۷	۴,۵	۰,۷۲	۰,۹۶	۳,۹	۰,۹۲	جمع‌آوری اطلاعات جغرافیایی	۳	
۰,۳۹	۴,۳	۱,۰۵	۰,۸۷	۳,۵	۱,۲۵	پشتیبانی فرا فعال در محیط فعالیت	۴	
۰,۹۴	۲,۱	۱,۲۷	۱,۲۳	۲,۸	۱,۷	نجات و امداد	۵	
۰,۸۷	۳,۹	۱,۱۱	۱,۱۲	۳,۵	۱,۲۱	حمل و نقل فوق سنگین	۱	ربات‌های زمین پایه
۰,۶۹	۳,۵	۱,۰۵	۱,۳۴	۳,۲	۱,۱۵	کمک به امنیت شهری	۲	
۱,۶۵	۲,۴	۱,۰۵	۱,۷۹	۲,۱	۲,۱	ارائه خدمات پستی	۳	
۰,۷۳	۴,۳	۱,۳۵	۱,۳۴	۳,۹	۱,۸۵	مراقبت از سالمندان یا بیماران	۴	
۰,۴۱	۴,۶	۰,۴۲	۰,۷۵	۴,۱	۰,۹۲	پاکسازی و نظافت شهری	۵	
۱,۰۲	۱,۸	۱,۰۵	۱,۸۹	۲,۳	۱,۲۵	پشتیبانی در حوادث طبیعی	۶	
۰,۸۹	۳,۸	۱,۲۷	۱,۴۵	۳,۵	۱,۷	تأمین منابع آب	۷	
۰,۸۶	۴,۵	۰,۳۵	۰,۹۷	۴,۲	۰,۵	پردازش پیشرفته داده‌های محیطی	۸	
۰,۵۶	۲,۳	۰,۴۹	۰,۷۸	۲,۱	۰,۹۴	ورزش‌های نوین در آینده	۹	
۰,۴۶	۴,۱	۰,۴۲	۰,۹۲	۳,۸	۰,۷۳	تحول در مشاغل آینده	۱۰	
۰,۹۵	۳,۷	۰,۹۱	۱,۰۲	۳,۹	۱,۰۱	جستجو و نجات در مناطق صعب العبور	۱۱	
۰,۹۷	۳,۸	۰,۸۶	۰,۹۱	۴,۱	۰,۹۱	افزایش استاندارد زندگی بشر	۱۲	
۱,۵۶	۲,۴	۰,۸۹	۱,۸۲	۲,۳	۰,۹۲	هدایت و کنترل سامانه‌های فضایی	۱	ربات‌های فضایی پایه
۰,۹۶	۳,۱	۱,۰۵	۱,۶۷	۲,۳	۱,۲۵	توانایی‌های تداوم حیات در	۲	

ردیف	توضیح	۱	۲	۳	۴	۵	۶
	محیط‌های خشک و بیابانی فضایی						
۳	بررسی و مدیریت آلودگی و زباله‌های فضایی	۱,۹۸	۱,۵	۱,۴۶	۲,۱	۱,۷	۰,۹۷
۵	استخراج مواد معدنی کمیاب	۳,۹	۰,۴۵	۰,۹۵	۳,۵	۰,۷۲	۰,۸۶
۶	مراقبت و حفاظت از محیط زیست	۲,۳	۱,۱۷	۱,۴۶	۲,۱	۱,۷	۰,۹۸
۷	اکتشاف فضا	۴,۱	۰,۳۸	۱,۰۹	۳,۴	۰,۸۷	۰,۷۸
۹	پایداری و تعمیر ربات‌ها	۲,۴	۱,۰۵	۱,۳۲	۲,۱	۱,۱۵	۰,۹۸
۱۰	شبکه‌های حمل و نقل هوشمند و خودکار	۳,۷	۰,۴۲	۱,۲۳	۳,۵	۰,۹۲	۰,۷۴
۱۱	مسکن و ایستگاه‌های فضایی	۴,۶	۰,۲۸	۰,۸۷	۴,۱	۰,۳۵	۰,۶۵
۱۲	همکاری با انسان‌ها	۴,۳	۰,۳۲	۰,۹۴	۴,۱	۰,۷۲	۰,۸۵
۱۳	ارتباطات میدانی	۳,۷	۰,۴۹	۱,۰۳	۳,۴	۱,۰۵	۰,۳۹
۱۴	کاهش وقوع سانحه و اتفاقات ناخواسته در فضا	۱,۷۴	۰,۲	۱,۹۶	۲,۴	۰,۴۵	۱,۱۵
۱۵	رصد سایبر سیاره‌ها	۲,۱	۰,۹۷	۱,۷۸	۲,۶	۱,۲۱	۰,۸۹
۱۶	کاوش و استخراج منابع فضایی	۴,۱	۰,۴۳	۰,۸۷	۴,۳	۰,۶۵	۰,۶۹

جدول ۳: نتایج دلفی دو مرحله‌ای برای قابلیت‌های ممکن آینده رباتیک

ردیف	انواع ربات	قابلیت	مرحله اول			مرحله دوم		
			SD	Mean	IQR	SD	Mean	IQR
۱	ربات‌های دریاپایه	آزمایش اعماق اقیانوس	۱,۶۳	۲,۳	۱,۶۲	۱,۰۳	۱,۹	۱,۰۷
۲		قابلیت تعمیر و نگهداری خودکار	۱,۲۶	۲,۶	۰,۸۴	۰,۹۶	۲,۴	۰,۷۵
۳		غوطه‌وری فعال	۱,۱۷	۳,۵	۰,۷۳	۰,۸۷	۴,۱	۰,۴۸
۵		چند منظوری	۰,۹۸	۴,۳	۰,۴	۰,۹۳	۴,۴	۰,۲۵
۶		کنترل‌پذیری از ماهواره	۰,۹۱	۴,۱	۰,۵۲	۰,۳۴	۴,۶	۰,۲۲
۷		عملکرد خودکار و اتونومی	۱,۰۴	۳,۱	۰,۳۵	۰,۹۱	۳,۵	۰,۲۸
۸		تهیه نقشه‌های زیرآبی دقیق و به‌روز	۱,۳۹	۲,۳	۱,۷	۱,۰۹	۲,۱	۱,۲۱

آینده پژوهی انقلاب اسلامی

۰,۸۲	۴,۱	۰,۴۱	۱,۱۴	۳,۵	۰,۷۱	انجام ماموریت‌های خارج از آب	۹	
۰,۷۵	۴,۲	۰,۳۲	۰,۹۵	۳,۶	۰,۹۲	پیش‌رانش مبتنی بر انرژی امواج	۱۰	
۰,۹۷	۳,۷	۰,۳۹	۱,۱۹	۳,۵	۰,۸۴	پایشگر مستمر اطلاعات دریایی	۱۱	
۰,۸۱	۴,۶	۰,۴۸	۰,۹۲	۴,۱	۰,۶۳	اتصال شبکه‌ای با سایر تجهیزات دریاپایه	۱۲	
۰,۵۶	۴,۷	۰,۳۶	۱,۰۵	۴,۱	۰,۷۶	نظارت و هماهنگی پیشرفته	۱	ربات‌های هواپایه
۰,۹۱	۲,۲	۱,۴۳	۰,۹۳	۲,۴	۱,۶۱	ارائه خدمات اینترنت و ارتباطات از طریق پهپادها	۲	
۰,۸۵	۴,۲	۰,۳۳	۰,۹۶	۳,۹	۰,۳۵	شناسایی و تشخیص پیشرفته	۳	
۰,۸۱	۲,۳	۱,۲۴	۰,۸۷	۱,۹	۱,۸۶	بازرسی خطوط لوله، خطوط انتقال برق و تأسیسات صنعتی	۴	
۰,۷۳	۴,۱	۰,۴۸	۱,۱۲	۳,۷	۰,۹۸	متصل به سیستم ناوبری یکپارچه	۵	
۰,۷۶	۱,۶	۰,۷۶	۱,۱۲	۱,۹۳	۱,۲۵	نظارت بر محیط زیست	۶	
۰,۳۹	۴,۶	۰,۴۵	۱,۳۴	۴,۱	۰,۶۹	مداومت پروازی طولانی مدت	۷	
۰,۳۲	۴,۱	۰,۴۷	۱,۰۹	۳,۵	۰,۸۹	هوش ازدحامی	۸	
۰,۷۳	۱,۳	۰,۹۱	۱,۳۴	۱,۵	۰,۹۸	تجسم تصاویر و خواب‌ها	۱	ربات‌های زمین‌پایه
۰,۴۱	۲,۱	۰,۵۳	۰,۷۵	۲,۳	۰,۹۲	حرکت در شرایط سخت	۲	
۰,۹۳	۳	۰,۷۶	۱,۸۹	۲,۷	۰,۷۶	شعور و هوش مصنوعی	۳	
۰,۸۹	۴,۲	۰,۴۹	۰,۸۷	۳,۷	۱,۱۱	مکانیک تعاملی و پیشرفته	۴	
۱,۱۲	۱,۹	۱,۳۵	۱,۲۳	۲,۵	۰,۷۵	تعامل با محیط اطراف به شکل‌های جدید و ناشناخته	۵	
۰,۹۴	۴,۲	۰,۴۶	۱,۱۲	۳,۹	۰,۸۴	ارتباط ذهن به ذهن	۶	
۰,۸۷	۳,۹	۰,۳۴	۱,۳۴	۳,۵	۰,۷۹	پیش‌بینی پدیده‌های طبیعی	۷	
۰,۶۹	۴,۳	۰,۲۴	۰,۸۲	۴,۱	۰,۴۷	هوش مصنوعی خودآگاه	۸	
۰,۴۵	۴,۵	۰,۳۱	۱,۱۴	۳,۲	۰,۳۶	حسگرهای پیشرفته	۹	
۰,۶۳	۴,۳	۰,۴۶	۰,۷۳	۳,۵	۰,۷۳	ارتباطات فراگیر	۱۰	
۱,۰۷	۲,۲	۱,۱۲	۱,۴۷	۱,۵	۱,۸۷	تشخیص و بررسی ناهنجاری‌های فضایی ناشناخته	۱	ربات‌های فضاپایه
۰,۴۹	۴,۲	۰,۳۷	۰,۹۹	۳,۸	۰,۶۹	ذهن مصنوعی فراتر از هوش	۲	

مصنوعی پیشرفته							
۰,۶۴	۴,۵	۰,۴۱	۰,۸۴	۴,۲	۰,۴۶	سیستم هدایت و کنترل	۳
۰,۲۷	۴,۸	۰,۴۸	۰,۵۷	۴,۴	۰,۵۹	پایش و مدیریت دقیق زباله فضایی	۴
۰,۴۹	۴,۵	۰,۳۴	۰,۸۹	۳,۵	۰,۹۲	مدیریت ریسک‌های فضایی	۵
۰,۳۷	۴,۴	۰,۱۷	۰,۶۵	۴,۱	۰,۵۸	پردازشگری تصاویر	۶
۰,۳۶	۴,۵	۰,۴۷	۰,۴۳	۴,۳	۰,۶۵	ارتباطات فضاپایه فراگیر	۷
۰,۶۱	۴,۱	۰,۱۹	۰,۹۱	۳,۷	۰,۵۸	پرواز بین مداری	۸

یافته‌های پژوهش

به منظور ایجاد اجماع و همگرایی در آرای خبرگان، در مرحله اول دلفی از مشارکت کنندگان خواسته شد رأی خود در خصوص میزان باورپذیری و اعتبار وقوع هر تصویر، تا حد امکان توجیه مختصری را ذکر کنند. پیش از مرحله دوم دلفی، نظرات و دلالت‌های هر یک از مشارکت کنندگان به‌طور محرمانه توسط دیگر خبرگان خوانده شد. آنالیز داده‌های گردآوری شده بیانگر آن است که انحراف معیار مربوط به ۵۰ تصاویر، پس از دلفی دوم کاهش یافته است که مبین فزونی یافتن همگرایی میان نظرات خبرگان است. بر پایه خروجی دلفی دوم در جدول دامنه میان چارکی شاخص میزان تأثیر برای تمامی تصاویر کوچکتر مساوی ۰,۵ مقدار IQR موید اجماع خبرگان پس از مرحله دوم دلفی است. قابل ذکر است که در تحلیل برونداد مرحله دوم دلفی، داده‌های پرت که با میانگین فاصله‌ای بیش از دو برابر انحراف معیار داشتند، حذف شدند و از این طریق مقدار دامنه میان چارکی به حد مقبول رسید.

جدول ۴: قابلیت‌ها و کارکردهای رباتیک در افق ۱۴۱۴

قابلیت‌ها و کارکردهای رباتیک در افق ۱۴۱۴		ردیف	انواع ربات
غوطه‌وری فعال	قابلیت‌ها	۱	ربات‌های دریایه
پیش‌رانش مبتنی بر انرژی امواج		۲	
انجام ماموریت‌های خارج از آب		۳	ربات‌های دریایه
اتصال شبکه‌ای با سایر دریایه‌ها		۴	

قابلیت ها و کارکردهای رباتیک در افق ۱۴۱۴		ردیف	انواع ربات
عملکرد خودکار و اتونومی		۵	ربات های هواپایه
کنترل پذیری از ماهواره		۶	
چند منظورگی		۷	
پایشگر مستمر اطلاعات دریایی		۸	
هوشمندی در جمع آوری اطلاعات	کارکردها	۱	
کنش های ساختار یافته		۲	
خود کارسازی و خودمختاری در کنش		۳	
کاوش و پایش مناطق ناشناخته		۴	
سیستم های تشخیص و از بین برنده تهدیدات		۵	
نظارت و هماهنگی پیشرفته	قابلیت ها	۱	
شناسایی و تشخیص پیشرفته		۲	
متصل به سیستم ناوبری یکپارچه		۳	
مداومت پروازی طولانی مدت		۴	
هوش ازدحامی		۵	
نجات و امداد	کارکرد	۱	
هدایت و هماهنگی عملیات		۲	
پشتیبانی فرا فعال در صحنه عملیات		۳	
جمع آوری اطلاعات جغرافیایی		۴	
مکانیک تعاملی و پیشرفته	قابلیت ها	۱	ربات های زمین پایه
ارتباط ذهن به ذهن		۲	
پیش بینی پدیده های طبیعی		۳	
هوش مصنوعی خود آگاه		۴	
حسگرهای پیشرفته		۵	

قابلیت‌ها و کارکردهای رباتیک در افق ۱۴۱۴		ردیف	انواع ربات
ارتباطات فراگیر	کارکرد	۶	
حمل و نقل فوق سنگین		۱	
کمک به امنیت شهری		۲	
مراقبت از سالمندان یا بیماران		۳	
پاکسازی و نظافت شهری		۵	
تحول در مشاغل آینده		۶	
پردازش پیشرفته داده‌های محیطی		۷	
تامین منابع آب		۸	
جستجو و نجات در مناطق صعب العبور		۹	
افزایش استاندارد زندگی بشر		۱۰	
ذهن مصنوعی فراتر از هوش مصنوعی پیشرفته	قابلیت‌ها	۱	ربات‌های فضاپایه
سیستم هدایت و کنترل		۲	
پایش و مدیریت دقیق زباله فضایی		۳	
ارتباطات فضاپایه فراگیر		۴	
پرواز بین مداری		۵	
مدیریت ریسک‌های فضایی		۶	
رهگیری سامانه‌های موشکی		۷	
پردازشگری تصاویر		۸	
اکتشاف فضا	کارکرد	۱	
شبکه‌های حمل و نقل هوشمند و خودکار		۲	
همکاری با انسان‌ها		۳	
مسکن و ایستگاه‌های فضایی		۴	
کاوش و استخراج منابع فضایی		۵	

نتیجه گیری و پیشنهادها

برای تحقیق حول موضوع «تصویرپردازی قابلیت ها و کارکردهای آینده ربایک در افق ۱۴۱۴»، با استفاده از روش دلفی دو مرحله‌ای، ۵۰ مضمون معتبر به عنوان نتایج نهایی در قالب یک تصویر منسجم از قابلیت‌ها و کارکردهای ربایک دریاپایه، هواپایه، زمین پایه و فضاپایه به شرح زیر گزارش می‌شوند.

قابلیت‌های ربایک دریاپایه :

ربایک‌های دریاپایه، انواع خاصی از ربایک‌های هستند که قادر به عملیات در زیر سطح آب هستند. این ربایک‌ها برای انجام مأموریت‌های دریایی متنوعی مورد استفاده قرار می‌گیرند. در زیر به برخی از قابلیت‌های این ربایک‌ها اشاره می‌شود :

۱. غوطه‌وری فعال^۱: ربایک‌های دریاپایه قادر به ورود به زیر سطح آب و حفظ استقرار در اعماق مختلف دریاها هستند. آنها با استفاده از سیستم‌های بالستیک، قادر به غواصی و غوطه‌وری در آب می‌باشند (کوستنکو و موکیوا، ۲۰۲۰).

۲. پیشرانس مبتنی بر انرژی امواج: پیشرانس مبتنی بر انرژی امواج یک قابلیت مهم است که در ربایک‌های دریاپایه مورد استفاده قرار می‌گیرد. این قابلیت به ربایک‌های دریاپایه امکان حرکت و مانور در محیط زیر آب را می‌دهد بدون اینکه نیازی به استفاده از موتورهای سنتی باشد. در پیشرانس مبتنی بر انرژی امواج، امواج صوتی یا امواج الکترومغناطیسی (مانند امواج صوتی، امواج رادار، یا امواج سونار) به عنوان منبعی برای ایجاد نیرو و حرکت در آب استفاده می‌شود.

۳. انجام مأموریت‌های خارج^۲ از آب: ربایک‌های دریاپایه می‌توانند برای انجام مأموریت‌های خارج از آب نیز به کار گرفته شوند. آنها می‌توانند بر روی فعالیت‌های سواحل و مأموریت‌های جستجو و نجات در آب بر عهده بگیرند.

1 Active Immersion

2 External Missions

۴. اتصال شبکه‌ای با سایر دریاپایه‌ها: اتصال شبکه‌ای با سایر دریاپایه‌ها یک قابلیت مهم و پیشرفته در ربات‌های دریاپایه است. با این قابلیت، ربات‌های دریاپایه قادر خواهند بود به صورت بی‌سیم و از طریق شبکه‌های ارتباطی، به دیگر ربات‌ها و پایگاه‌های دریایی متصل شوند و اطلاعات را با آن‌ها به اشتراک بگذارند.
۵. عملکرد خودکار و اتونومی: ربات‌های دریاپایه آینده می‌توانند دارای قابلیت خودکارسازی و اتوماسیون بالا باشند. آنها قادر به انجام ماموریت‌های پیچیده دریایی بدون نیاز به کنترل انسانی مستقیم خواهند بود.
۶. کنترل پذیری از ماهواره: کنترل پذیری از ماهواره به عنوان یک قابلیت ربات‌های دریاپایه، به ربات‌ها این امکان را می‌دهد تا بتوانند از طریق ماهواره‌ها با سیستم هدایت و کنترل ارتباط برقرار کنند و دستورات را دریافت کنند.
۷. چند منظورگی: چند منظورگی^۱ به عنوان یک قابلیت اصلی در ربات‌های دریاپایه توصیف می‌شود. این قابلیت به ربات‌های دریاپایه اجازه می‌دهد تا در مختلف وظایف و محیط‌ها عمل کنند و نقش‌های متنوعی را ایفا کنند. از جمله نقش‌های این ربات‌ها می‌توان به اکتشاف، جمع‌آوری اطلاعات، نظارت و پایش، حمل و نقل و عملیات دریاپایه اشاره نمود.
۸. پایشگر مستمر اطلاعات دریایی: این ربات‌ها با استفاده از حسگرهای پیشرفته با برخورداری از فناوری‌های حسگرهای بصری، حسگرهای صوتی، حسگرهای لمسی با دقت بالا و قابلیت تشخیص و ارزیابی محیط را دارند. آنها می‌توانند از طریق دوربین‌های ویدئویی، سنسورهای صوتی و سایر تکنولوژی‌های استنتاجی اطلاعات دریایی را تحلیل و دریافت کنند (تراچیانو و همکاران، ۲۰۲۰).

قابلیت‌های ربات‌های هواپایه:

- ربات‌های هواپایه با استفاده از تکنولوژی‌های پیشرفته و هوش مصنوعی طراحی و ساخته می‌شوند و قابلیت‌های متنوعی را دارا می‌باشند. در زیر به برخی از قابلیت‌های مهم ربات‌های هواپایه اشاره می‌شود:
۱. نظارت و هماهنگی پیشرفته: نظارت و هماهنگی پیشرفته برای ربات‌های هواپایه در آینده، به مجموعه‌ای از قابلیت‌ها و فناوری‌هایی اشاره دارد که در راستای بهبود عملکرد و کارکرد ربات‌های هواپایه مورد استفاده قرار می‌گیرند، به منظور افزایش کارایی، دقت و قابلیت اطمینان آنها در زمینه‌های مختلف مانند بررسی و رصد مناطق، شناسایی هدف‌ها، همچنین جمع و تحلیل داده‌ها به صورت بی‌درنگ و بسیار دقیق.
 ۲. شناسایی و تشخیص پیشرفته: ربات‌های هواپایه قابلیت شناسایی اشیاء و تصاویر را بر اساس یادگیری ماشینی توسعه خواهند داد. این قابلیت می‌تواند در مأموریت‌های شناسایی اهداف، تشخیص تهدیدها یا تشخیص موارد غیرمعمول مفید باشد.
 ۳. متصل به سیستم ناوبری یکپارچه: سیستم ناوبری یکپارچه، به عنوان یک قابلیت برای ربات‌های هواپایه، یک سیستم پیشرفته است که برای هدایت و کنترل دقیق حرکت و موقعیت ربات در فضا استفاده می‌شود. این سیستم از ترکیب مختلفی از فناوری‌ها و سنسورهای مختلف تشکیل شده است تا به ربات امکانات موقعیت‌یابی، مسیریابی و هدایت مناسب را در فضا ارائه دهد. این سیستم قابلیت‌های ارزشمندی مانند پیش‌بینی موقعیت آتی، ارائه اطلاعات و تصاویر در زمان واقعی، تشخیص و جلوگیری از تداخل با موانع و همچنین قابلیت اصلاح خطاهای موقعیتی را نیز داراست.
 ۴. مداومت پروازی طولانی مدت: مداومت پروازی طولانی مدت یکی از قابلیت‌های مهم و مورد نیاز در ربات‌های هواپایه است. این قابلیت به ربات‌ها اجازه می‌دهد برای مدت زمان طولانی و بدون نیاز به توقف مستمر در هوا حضور داشته باشند و وظایف خود را انجام دهند.

۵. هوش ازدحامی: ربات‌ها قادر خواهند بود در گروه‌های بزرگ هماهنگ و عمل کنند و از الگوریتم‌های اطلاعاتی ازدحام برای انجام کارهای پیچیده به طور جمعی استفاده کنند، مانند مأموریت‌های جستجو و نجات یا عملیات‌های نظارتی.

قابلیت‌های ربات‌های زمین‌پایه:

در زمینه توسعه ربات‌های زمین‌پایه، قابلیت‌های پیشرفته‌ای که می‌توان به آن‌ها اشاره کرد عبارتند از:

۱. مکانیک تعاملی و پیشرفته: مکانیک تعاملی به مجموعه‌ای از فناوری‌ها و تکنیک‌های پیشرفته اشاره دارد که در آینده ممکن است در طراحی و کنترل ربات‌های زمین‌پایه استفاده شوند. این قابلیت به منظور بهبود عملکرد، قدرت، سرعت و انعطاف‌پذیری ربات‌های زمین‌پایه در شرایط سخت مورد استفاده قرار می‌گیرد. مکانیک تعاملی اصول و تکنیک‌هایی را شامل می‌شود که از طریق بهره‌گیری از روش‌های پیشرفته محاسباتی، طراحی بهینه و بهره‌وری بالا را در ربات‌های زمین‌پایه فراهم می‌کند. از جمله این تکنیک‌ها می‌توان به الگوریتم‌های ژنتیک، جستجوی تصادفی و بهینه‌سازی معیارهای چندگانه اشاره کرد.
۲. ارتباط ذهن به ذهن: در آینده ربات‌های زمین‌پایه قابلیت برقراری ارتباط مستقیم با ذهن انسان بدون استفاده از واسطه‌های دیگر، مانند امواج مغزی یا تکنولوژی تلفن همراه را دارا خواهند بود.
۳. پیش‌بینی پدیده‌های طبیعی: ربات‌های زمین‌پایه توانایی پیش‌بینی پدیده‌های طبیعی مانند زمین‌لرزه، طوفان‌ها یا سیلاب‌ها با استفاده از الگوریتم‌ها و مدل‌های هوشمند خواهند داشت.
۴. هوش مصنوعی خودآگاه: هوش مصنوعی خودآگاه یک قابلیت پیشرفته در ربات‌های زمین‌پایه است که به آن‌ها امکان برقراری و درک واقعیت، خودبینی و خودارزیابی را می‌دهد. در حالی که هوش مصنوعی سنتی معمولاً بر اساس طرح‌ریزی قبلی و الگوریتم‌های محاسباتی استوار است، هوش مصنوعی خودآگاه قادر است از تجربه و مشاهده‌های خود یاد بگیرد و

خودش را بر اساس شرایط جدید و بهبود یافته تطبیق دهد. به عبارتی، هوش مصنوعی خود آگاه توانایی تفکر، دانش بهبود یافته، و قابلیت تداخل با محیط را در ربات‌های زمین‌پایه فراهم می‌کند.

۵. حسگرهای پیشرفته: ربات‌های زمین‌پایه آینده با استفاده از حسگرهای پیشرفته، قادر به تشخیص دقیق‌تر محیط اطراف و تحلیل اطلاعات بیشتری خواهند بود. این حسگرها می‌توانند شامل دوربین‌های پردازش تصویر، سنسورها و افکتورهای نوری، سنسورهای حرکت و سایر انواع حسگرهای محیطی باشند.

۶. ارتباطات فراگیر: "ارتباطات فراگیر در ربات‌های زمین‌پایه در آینده" به قابلیت رساندن و انتقال اطلاعات و دستورات به صورت یکپارچه و یکنواخت در سیستم ارتباطی ربات‌ها اشاره دارد. این قابلیت به ربات‌های زمین‌پایه امکان می‌دهد تا با یکدیگر و با سایر سامانه‌ها در محیط، ارتباط برقرار کنند و اطلاعات را با سرعت بالا و بدون اشکال به اشتراک بگذارند. این قابلیت شامل استفاده از فناوری‌های پیشرفته مانند شبکه‌های بی‌سیم پویا، فرکانس‌های باز و باند عریض، رمزنگاری قوی و پروتکل‌های ارتباطی پیشرفته می‌شود.

قابلیت‌های ربات‌های فضاپایه:

ربات‌های فضاپایه دارای قابلیت‌های متنوعی هستند که آنها را برای انجام وظایف در فضا مناسب می‌سازد. در ادامه، قابلیت‌های اصلی ربات‌های فضاپایه را بدون اشاره به کارکردهای خاص آنها بیان می‌کنم:

۱. ذهن مصنوعی فراتر از هوش مصنوعی پیشرفته: "ذهن مصنوعی فراتر از هوش مصنوعی پیشرفته یک قابلیت بسیار مهم است که به منظور توسعه و پیشرفت فناوری‌های رباتیکی مورد استفاده قرار می‌گیرد. این قابلیت به سیستم‌های هوش مصنوعی ربات‌ها اجازه می‌دهد که به طور فعال با محیط اطراف خود در تعامل باشند و قادر به درک و تجزیه و تحلیل اطلاعات

- محیطی، تصمیم‌گیری هوشمندانه و انجام وظایف پیچیده باشند. با این قابلیت، ربات‌های فضاپایه می‌توانند به صورت شبیه به انسان درک و پردازش اطلاعات را انجام دهند.
۲. سیستم هدایت و کنترل آینده: تکامل سیستم هدایت و کنترل ربات‌های فضاپایه در آینده به منظور بهبود عملکرد، دقت و قابلیت اطمینان آنها در شرایط پیچیده به عنوان یک قابلیت برجسته مورد توجه قرار خواهد گرفت. این سیستم جدید، با بهره‌گیری از نوآوری‌های پیشرفته در زمینه هوش مصنوعی، رمزنگاری، شبکه‌های ارتباطی پیشرفته و سنسورهای پیشرفته، امکان اجرای وظایف پیچیده و دشوار را با دقت و کارایی بالاتر فراهم می‌کند.
۳. پایش و مدیریت دقیق زباله فضایی: ربات‌ها می‌توانند راهکارهای نوین برای مدیریت زباله فضایی ارائه دهند. این راهکارها ممکن است شامل ارائه پیشنهادات برای دور زدن زباله‌ها در مدارهای جدید، توسعه فناوری‌های جدید برای بهره‌برداری و بازیافت زباله‌های فضایی، یا طراحی سامانه‌های جدید برای شناسایی و از بین بردن زباله‌های خطرناک فضایی می‌شود.
۴. ارتباطات فضاپایه فراگیر: ارتباطات فضاپایه فراگیر به مفهوم استفاده از سیستم‌ها و فناوری‌های پیشرفته برای ارتباطات بی‌سیم در فضا است. این قابلیت منحصر به فرد در ربات‌های فضاپایه به دستاوردهای فناوری ارتباطات مبتنی بر فضا و فناوری‌های نوین ارتباطی برمی‌گردد که در آینده قابل پیاده‌سازی و استفاده خواهد بود. مزایای ارتباطات فضاپایه فراگیر در ربات‌های فضاپایه پوشش گسترده، قابلیت تطبیق، پایداری بیشتر و امنیت بالا می‌باشد.
۵. پرواز بین مداری: پرواز بین مداری یک قابلیت مهم در ربات‌های فضاپایه است که در آینده به وسیله پیشرفت فناوری فضایی و فناوری موتورهای جدید می‌تواند توسعه یابد. در آینده، ربات‌های فضاپایه می‌توانند قادر باشند به صورت مستقل و یا هماهنگ با دیگر ربات‌ها به صورت بین مداری حرکت کنند. با توانایی پرواز بین مداری، ربات‌های فضاپایه قادر خواهند بود به صورت مستقل به مأموریت‌های مختلف در فضا اعزام شوند.

۶. مدیریت ریسک‌های فضایی: قابلیت استفاده از تکنولوژی‌های پیشرفته برای تشخیص و مدیریت ریسک‌های فضایی مانند تاب‌آوری در مقابل اشعه فضایی، ناهمواری‌های جوی فضایی و سایر خطرات فضایی، به کاربرد تکنولوژی‌های مختلف در فضا مانند سنسورها و دستگاه‌های شناسایی، سیستم‌های پوشش محافظ، سیستم‌های سنجش و ردیابی و سیستم‌های ارتباطی و اطلاعاتی مرتبط است.
۷. پردازشگری تصاویر: در آینده، پردازشگری تصاویر به عنوان یکی از قابلیت‌های کلیدی ربات‌های فضاپایه توسعه خواهد یافت. با پیشرفت فناوری و افزایش توانایی هوش مصنوعی، ربات‌های فضاپایه قادر به جمع‌آوری و پردازش تصاویر به منظور شناسایی و تحلیل اطلاعات حیاتی خواهند بود. این قابلیت به ربات‌ها امکان می‌دهد تصاویری که از فضا یا مناطق مورد نظر دریافت می‌کنند را تحلیل کرده و اطلاعات مفیدی را استخراج نمایند.

کارکردهای ربات‌های دریایا

- ربات‌های دریایا، در عملیات‌های دریایی و در حوزه‌های دیگری کاربرد دارند. در زیر به برخی از کاربردهای مهم این ربات‌ها اشاره می‌کنم:
۱. هوشمندی در جمع‌آوری اطلاعات: در آینده تکنولوژی جمع‌آوری اطلاعات در ربات‌های دریایا بهبود یافته و هوشمندی بیشتری را به این عملیات اضافه خواهد کرد. با بهره‌گیری از پیشرفت‌های قابل توجه در حوزه هوش مصنوعی، سنسورها، و فناوری‌های مرتبط، ربات‌های دریایا قادر خواهند بود اطلاعات بیشتری را در محیط زیرآب جمع‌آوری کنند.
 ۲. کنش‌های ساختار یافته: ربات‌های دریایا با استفاده از فناوری‌های پیشرفته تصویربرداری و الگوریتم‌های هوش مصنوعی، قادر به شناسایی و مداخله در شرایط تهدیدات دریایی می‌باشند. آنها توانایی حمل و استفاده از ابزارها و تجهیزات مختلف را دارا هستند. این ربات‌ها قادر به همزمانی فعالیت در مناطق مختلف و ارتباط و هماهنگی با سایر واحدها را دارا هستند، تا در عملیات با هماهنگی و همکاری بیشتر شرکت کنند.

۳. خودکارسازی و خودمختاری در کنش‌های دریای پایه: در حوزه عملیات زیر آبی، استفاده از روش‌های خودکارسازی می‌تواند منجر به بهبود و بهینه‌سازی فرایندهای مختلف گردد. این روش‌ها قابلیت انجام وظایفی از جمله تحلیل محیط زیر آبی، تشخیص و تمییزدهی اشیاء موجود در آب، اجرای مانورها پیشرفته در آب، حفظ امنیت و حریم خصوصی و سایر فعالیت‌های مرتبط با کنش‌های دریای پایه را دارا می‌باشند.
۴. کاوش و پایش مناطق ناشناخته: با توجه به پیشرفت‌های فناوری و تکنولوژی در زمینه رباتیک و هوش مصنوعی، ربات‌های دریای پایه در آینده می‌توانند برای بررسی و کاوش مناطق ناشناخته در آب‌ها به کار گرفته شوند. این کارکرد نوآورانه می‌تواند شامل کاوش مناطق عمیق آبی، بررسی محیط‌های آبی حساس اشاره نمود.
۵. تشخیص و از بین بردن تهدیدات: سیستم‌های تشخیص و از بین بردن تهدیدات دریای پایه به ربات‌های دریای پایه امکان می‌دهند تا با استفاده از تکنولوژی‌های پیشرفته، تهدیدات دریای پایه را شناسایی کنند و به طور مؤثری با آن‌ها مقابله کنند. این سیستم‌ها می‌توانند از امواج صوتی و الکترومغناطیسی مختلف استفاده کنند تا اطلاعات لازم را درباره محیط دریای پایه جمع‌آوری کنند و تهدیدات را تشخیص دهند.

کارکردهای ربات‌های هوای پایه:

- ربات‌های هوای پایه دارای کارکردهای گسترده‌ای هستند که در عملیات‌های مختلف مورد استفاده قرار می‌گیرند. در زیر به برخی از کارکردهای مهم ربات‌های هوای پایه اشاره می‌کنم:
۱. تحویل تجهیزات در مناطق فعالیت: تحویل تجهیزات در مناطق فعالیت به عنوان یک کارکرد مهم در ربات‌های هوای پایه در آینده، اهمیت بسیاری دارد. ربات‌های هوای پایه با استفاده از قابلیت پرواز و عملکرد خود، می‌توانند به عنوان وسیله‌ای برای حمل و نقل تجهیزات و تأمین نیازهای مختلف در مناطق فعالیت مورد استفاده قرار گیرند.

۲. هدایت و هماهنگی فعالیت‌ها: ربات‌های هواپایه در آینده به عنوان ابزاری موثر برای هدایت و هماهنگی فعالیت‌ها در محیط‌های مختلف استفاده خواهند شد. آنها قادر به ارسال اطلاعات مربوط به نقشه‌برداری، تصاویر هواپیما، و تشخیص هدف به تیم‌های مختلف می‌باشند و به برنامه‌ریزی و اتخاذ تصمیمات دقیق‌تر کمک می‌کنند. سیستم‌های مدیریت ترافیک نیز برای جلوگیری از تداخل ربات‌ها و مدیریت جابجایی و عبور و مرور آنها در صحنه‌های فعالیت با استفاده از شبکه‌های ارتباطی پیشرفته، سنسورها و الگوریتم‌های هوشمند به کار می‌روند.
۳. پشتیبانی فرا فعال در محیط فعالیت: شبکه حمل و نقل هوشمند در ربات‌های هواپایه دریایی به عنوان یک سیستم نوآورانه و پیشرفته استفاده می‌شود. این سیستم امکان برقراری ارتباط و همکاری همزمان بین ربات‌های هواپایه را فراهم می‌کند و عملیات حمل و نقل لجستیک را بهبود می‌بخشد. شبکه حمل و نقل هوشمند بر پایه اصول هوش مصنوعی و شبکه‌های سنسوری عمل می‌کند و توانایی پشتیبانی فعال از فرایندهای حمل و نقل در محیط فعالیت را داراست.
۴. جمع‌آوری اطلاعات جغرافیایی: جمع‌آوری اطلاعات جغرافیایی یکی از کارکردهای حیاتی ربات‌های هواپایه است. این ربات‌ها، با استفاده از فناوری‌های پیشرفته و سیستم‌های حسگر قدرتمند، قادر به جمع‌آوری و تحلیل اطلاعات مرتبط با مکان و محیط اطراف خود هستند. با استفاده از سیستم‌های مانیتورینگ و حسگرهای متنوع مانند دوربین‌ها، رادارها، سنسورهای تشخیص حرارتی و لیزری، ربات‌های هواپایه می‌توانند به طور فعال اطلاعات مکانی مفید را از محیط اطراف خود جمع‌آوری کنند. این اطلاعات شامل تصاویر مکانی، اطلاعات راداری، اطلاعات تشخیص حرارتی و سایر اطلاعات مکانی می‌شود. این اطلاعات قابل استفاده در زمینه‌های مختلفی از جمله برنامه‌ریزی شهری، مدیریت منابع طبیعی و کمک به عملیات امداد و نجات می‌باشد.

کارکردهای ربات‌های زمین‌پایه :

ربات‌های زمین‌پایه آینده با استفاده از فناوری‌های پیشرفته، قابلیت‌ها و کارکردهای متنوعی را خواهند داشت. در زیر فناوری‌های پیشرفته مرتبط با کارکردهای ربات‌های زمین‌پایه آینده را بررسی می‌کنیم :

۱. حمل و نقل فوق سنگین : ربات‌های زمین‌پایه آینده با استفاده از فناوری‌های پیشرفته مانند موتورهای قدرتمند و سیستم‌های تراشه‌ای پیشرفته، قابلیت حمل و نقل بار سنگین را خواهند داشت. این ربات‌ها می‌توانند برای انتقال مواد، تجهیزات و تأمین نیازها دارا باشند.
۲. کمک به امنیت شهری: ربات‌های زمین‌پایه می‌توانند در تأمین امنیت شهری نقشی مهم ایفا کنند. آن‌ها می‌توانند با استفاده از سنسورها و دوربین‌های پیشرفته، به طور هوشمند نظارت بر مناطق خطرناک، تشخیص تخلفات رانندگی، تشخیص ترافیک غیرمجاز و کمک به پلیس در پیگیری جرائم را انجام دهند.
۳. مراقبت از سالمندان یا بیماران: به عنوان یک کارکرد مهم و مؤثر ربات‌های زمینی در آینده مطرح است. با رشد جمعیت سالمند و نیاز روزافزون به خدمات بهداشتی و پزشکی، ربات‌های زمینی می‌توانند نقشی برجسته را در مراقبت و پشتیبانی از سالمندان و بیماران ایفا کنند. پشتیبانی در فعالیت‌های روزمره، ارتباط و همراهی اجتماعی، نظارت پزشکی و ارائه خدمات بهداشتی، تسهیل دسترسی به خدمات بهداشتی، رفع اشتیاق و تفریح از جمله کارکردهای ربات‌ها در حوزه مراقبت از سالمندان یا بیماران می‌باشد.
۴. تشخیص و کاهش خطر انفجار : در صنعت معدن، انفجار ممکن است به دلیل استخراج مواد معدنی یا انجام فعالیت‌های مربوط به حفاری و حمل و نقل مواد منفجره رخ دهد. در این حوزه، تشخیص زودهنگام و کاهش خطر انفجارها از اهمیت بالایی برخوردار است. با استفاده از تکنولوژی‌های تصویرپردازی پیشرفته و سیستم‌های حسگر قدرتمند، می‌توان روش‌هایی برای تشخیص مواد منفجره در معدن‌ها توسعه داد. این سیستم‌ها می‌توانند از تصاویر و

- داده‌های حسگرها استفاده کنند تا مواد منفجره را شناسایی کرده و از طریق سیستم هشداردهنده به کارکنان معدن اطلاع دهند.
۵. پاکسازی و نظافت شهری: ربات‌های زمین‌پایه قادر به پاکسازی خیابان‌ها، میدان‌ها، پارک‌ها و مناطق عمومی شهری می‌باشند. آن‌ها می‌توانند به صورت خودکار زباله‌ها را جمع‌آوری کنند، سطح شهر را تمیز نگه دارند و در مدیریت پسماندها و بازیافت آن‌ها نقش بسیار مؤثری داشته باشند.
۶. تحول در مشاغل آینده: با توجه به رشد قدرت محاسباتی کامپیوترها، یادگیری ماشین به عنوان یک پیش‌رانه بسیار قابل توجه شناخته می‌شود. ماشین‌ها بخش عمده‌ای از کارهای تولید و توزیع خرده‌فروشی را به خود اختصاص خواهند داد. آن‌ها قادر به جایگزینی بسیاری از شغل‌های کارکنان سفید پوش هستند، شامل کارهای حقوقی روزمره (مانند مالکیت معاملات)، حسابداری، برنامه‌نویسی کامپیوتر، تشخیص پزشکی و حتی جراحی.
۷. تأمین منابع آب: یکی از بحران‌های جدی آینده مسئله آب می‌باشد. ربات‌های زمین‌پایه می‌توانند در تأمین منابع آب شامل شناسایی منابع آبی جدید، تصفیه، توزیع آب رسانی و استخراج منابع آبی زیرزمینی نقش فعالی خواهند داشت.
۸. جستجو و نجات در مناطق صعب‌العبور: ربات‌های زمین‌پایه آینده می‌توانند در عملیات جستجو و نجات مؤثر باشند. با استفاده از تصاویر و اطلاعاتی که از حسگرهای پیشرفته جمع‌آوری می‌شود، این ربات‌ها قادر به تحلیل و جستجو در مناطق سخت‌تر را دارند و می‌توانند در نجات افراد مفقود شده کمک کنند.
۹. افزایش استاندارد زندگی بشر: در طول تاریخ مشاهده شده است که اتوماسیون و مکانیزاسیون استاندارد کلی زندگی را افزایش می‌دهد. همانطور که در گذشته مشاهده شد، در آینده فناوری نقش بزرگی در اقتصاد جهانی و استانداردهای در ابعاد مختلف زندگی بشر خواهد داشت.

کارکردها- ربات‌های فضاپایه :

- ربات‌های فضاپایه برای انجام وظایف در فضا و در سطح‌های مختلفی استفاده می‌شوند. برخی از کارکردهای مهم ربات‌های فضاپایه عبارتند از :
۱. اکتشاف فضا : ربات‌های فضاپایه می‌توانند برای اکتشاف و بررسی سیارات، ماه، اقیانوس‌های فضایی و مناطق ناشناخته فضا، مورد استفاده قرار گیرند. آنها می‌توانند به عنوان جاسوسانی برای جمع‌آوری اطلاعات مهم از نقاط دوردست که برای انسان غیرقابل دسترس هستند، عمل کنند.
 ۲. شبکه‌های حمل و نقل هوشمند و خودکار: ربات‌های فضاپایه می‌توانند برای حمل و نقل و انتقال به صورت خودکار و بدون نیاز به انسان استفاده شوند. آنها می‌توانند بارها، تجهیزات و مواد مورد نیاز را به فضاپیماها، ایستگاه‌های فضاپایه یا نقاط دیگر در فضا منتقل کنند.
 ۳. همکاری با انسان‌ها : ربات‌های فضاپایه در آینده می‌توانند به عنوان همکارانی برای انسان‌ها در فضا عمل کنند. آنها می‌توانند در تکمیل وظایف پیچیده، ارائه پشتیبانی فنی و علمی، و همچنین به اشتراک گذاری اطلاعات و تجربیات، به انسان‌ها کمک کنند.
 ۴. مسکن و ایستگاه‌های فضایی : ربات‌های فضاپایه می‌توانند در فرآیند ساخت و بهره‌برداری از مسکن و ایستگاه‌های فضایی، نقش مهمی ایفا کنند. آنها می‌توانند در ساختار و نگهداری این ایستگاه‌ها کمک کنند و به عنوان کمک‌هایی برای انسان‌ها در محیط فضایی عمل کنند.
 ۵. کاوش و استخراج منابع فضایی : ربات‌های فضاپایه می‌توانند برای کاوش و استخراج منابع فضایی مورد استفاده قرار گیرند. آنها می‌توانند به عنوان کارگران خودکار در معادن فضایی عمل کنند و از طریق استخراج و بهره‌برداری منابع فضایی مانند مواد معدنی، آب و انرژی، به پایداری و پیشرفت بشر کمک کنند.

فهرست منابع

- Bhore, P. R. (2016). A survey on nanorobotics technology. *International Journal of Computer Science & Engineering Technology*, 7(09).
- Billing, D. C., Fordy, G. R., Friedl, K. E., & Hasselstrøm, H. (2021). The implications of emerging technology on military human performance research priorities. *Journal of Science and Medicine in Sport*, 24(10). <https://doi.org/10.1016/j.jsams.2020.10.007>
- Biswal, P., & Mohanty, P. K. (2021). Development of quadruped walking robots: A review. *Ain Shams Engineering Journal*, 12(2), 2017–2031. <https://doi.org/10.1016/j.asej.2020.11.005>
- Blöcher, K., & Alt, R. (2021). AI and robotics in the European restaurant sector: Assessing potentials for process innovation in a high-contact service industry. *Electronic Markets*, 31(3). <https://doi.org/10.1007/s12525-020-00443-2>
- Cai, Y., He, M., Yue, X., Zheng, Y., Chen, J., Wu, S., Heng, Z., & Zhou, X. (2023). State of the art and future trends in obstacle-surmounting unmanned ground vehicle configuration and dynamics. *Robotica*, 1–23. <https://doi.org/10.1017/S0263574723000577>
- Chen, Z., Chen, K. C., Dong, C., & Nie, Z. (2021). 6G Mobile Communications for Multi-Robot Smart Factory. *Journal of ICT Standardization*, 9(3). <https://doi.org/10.13052/jicts2245-800X.934>
- Dromnelle, R., Renaudo, E., Chetouani, M., Maragos, P., Chatila, R., Girard, B., & Khamassi, M. (2022). Reducing Computational Cost During Robot Navigation and Human–Robot Interaction with a Human-Inspired Reinforcement Learning Architecture. *International Journal of Social Robotics*. <https://doi.org/10.1007/s12369-022-00942-6>
- Gonzalez, G. T., Kaur, U., Rahman, M., Venkatesh, V., Sanchez, N., Hager, G., Xue, Y., Voyles, R., & Wachs, J. (2021). From the Dexterous Surgical Skill to the Battlefield - A Robotics Exploratory Study. *Military Medicine*, 186. <https://doi.org/10.1093/milmed/usaa253>
- Habuza, T., Navaz, A. N., Hashim, F., Alnajjar, F., Zaki, N., Serhani, M. A., & Statsenko, Y. (2021b). AI applications in robotics, precision medicine, and medical image analysis: an overview and future trends. *Informatics in Medicine Unlocked*.
- Hamed, O., Hamlich, M., & Ennaji, M. (2022). Hunting strategy for multi-robot based on wolf swarm algorithm and artificial potential field. *Indonesian Journal of Electrical Engineering and Computer Science*, 25(1). <https://doi.org/10.11591/ijeecs.v25.i1.pp159-171>
- Kamel, M. A., Yu, X., & Zhang, Y. (2020). Formation control and coordination of multiple unmanned ground vehicles in normal and faulty situations: A review. *Annual Reviews in Control*, 49, 128–144. <https://doi.org/10.1016/j.arcontrol.2020.02.001>
- Li, W. S., Yan, Q., Chen, W. T., Li, G. Y., & Cong, L. (2021). Global Research Trends in Robotic Applications in Spinal Medicine: A Systematic Bibliometric Analysis. *World Neurosurgery*, 155. <https://doi.org/10.1016/j.wneu.2021.08.139>
- Meshram, A. T., Vanalkar, A. V., Kalambe, K. B., & Badar, A. M. (2022). Pesticide spraying robot for precision agriculture: A categorical literature review and future trends. *Journal of Field Robotics*, 39(2). <https://doi.org/10.1002/rob.22043>

- Möller, R., Furnari, A., Battiato, S., Härmä, A., & Farinella, G. M. (2021). A survey on human-aware robot navigation. *Robotics and Autonomous Systems*, 145, 103837. <https://doi.org/10.1016/j.robot.2021.103837>
- Mouha, R. A. (2021). Deep Learning for Robotics. *Journal of Data Analysis and Information Processing*, 09(02). <https://doi.org/10.4236/jdaip.2021.92005>
- Newman, R. A. (2021). Robotics, AI and Humanity. *Political Economy of Communication*, 9(1). <https://doi.org/10.1007/978-3-030-54173-6>
- Park, M., Britton, D., Daley, W., McMurray, G., Navaei, M., Samoylov, A., Usher, C., & Xu, J. (2022). Artificial intelligence, sensors, robots, and transportation systems drive an innovative future for poultry broiler and breeder management. *Animal Frontiers*, 12(2). <https://doi.org/10.1093/af/vfac001>
- Ren, K., & Yu, J. (2021). Research status of bionic amphibious robots: A review. *Ocean Engineering*, 227, 108862. <https://doi.org/10.1016/j.oceaneng.2021.108862>
- Suyatmo, S., Cahyadi, C. I., Syafriwel, S., Khair, R., & Idris, I. (2020). Rancang Bangun Prototype Robot Pengantar Barang Cargo Berbasis Arduino Mega Dengan IOT. *Jurnal Sistem Komputer dan Informatika (JSON)*, 1(3). <https://doi.org/10.30865/json.v1i3.2186>
- Terracciano, D. S., Bazzarello, L., Caiti, A., Costanzi, R., & Manzari, V. (2020). Marine Robots for Underwater Surveillance. *Current Robotics Reports*, 1(4). <https://doi.org/10.1007/s43154-020-00028-z>
- Theodore, N., Arnold, P. M., & Mehta, A. I. (2018). Introduction: The rise of the robots in spinal surgery. *Neurosurgical Focus*, 45. <https://doi.org/10.3171/2018.7.FOCUSVID.INTRO>
- Vatan, A., & Dogan, S. (2021). What do hotel employees think about service robots? A qualitative study in Turkey. *Tourism Management Perspectives*, 37. <https://doi.org/10.1016/j.tmp.2020.100775>
- Von Braun, J., Archer, M. S., Reichberg, G. M., & Sorondo, M. S. (2021). Robotics, AI, and humanity: Science, ethics, and policy. *Robotics, AI, and Humanity: Science, Ethics, and Policy*. <https://doi.org/10.1007/9783030541736>
- Wang, Q., Lu, X., Yuan, N., Jiang, P., Yao, J., Liu, Y., & Ding, J. (2023). Centimeter-Scale Underwater Robot With High-Speed Inspired by Jellyfish. *IEEE Robotics and Automation Letters*, 8(5), 2976–2982. <https://doi.org/10.1109/LRA.2023.3261760>
- Xu, K., & Perez-Arancibia, N. O. (2020). Electronics-Free Logic Circuits for Localized Feedback Control of Multi-Actuator Soft Robots. *IEEE Robotics and Automation Letters*, 5(3). <https://doi.org/10.1109/LRA.2020.2982866>
- Yigitcanlar, T., & Cugurullo, F. (2020). The sustainability of artificial intelligence: an urbanistic viewpoint from the lens of smart and sustainable cities. *Sustainability (Switzerland)*, 12(20). <https://doi.org/10.3390/su1220854>

