

УДК 004.896

Карпова И.П.

к.т.н, доцент, karпова_ip@mail.ru

Национальный исследовательский университет «Высшая школа экономики»,
Московский физико-технический институт

ПСЕВДОАНАЛОГОВАЯ КОММУНИКАЦИЯ В ГРУППЕ РОБОТОВ*

Аннотация

В статье обсуждается возможность представления сообщений, которыми обмениваются роботы в группе, с помощью нечетких (псевдоаналоговых) сигналов. Рассматриваются вопросы физической организации каналов связи, предлагается передачу сигналов эмулировать посредством дискретного ИК-канала. Обосновывается подход к интерпретации получаемых сообщений на основе упорядоченности сообщений и реакций на них. Приводятся результаты вычислительных экспериментов, подтверждающие эффективность предложенного подхода.

Ключевые слова: групповая робототехника, коммуникация в группе роботов, нечеткие сигналы, моделирование социального поведения.

1. ВВЕДЕНИЕ

В области групповой робототехники одной из центральных задач является задача по организации управления группой роботов, т.е. обеспечения такого поведения группы, при котором она действует согласованно [1].

Существуют разные подходы к организации группового управления: централизованный, децентрализованный (распределенный) и смешанный [2]. Эти подходы имеют очевидные преимущества и недостатки, но децентрализованное управление обычно представляется более надёжным и эффективным [3]. Для организации децентрализованного управления группой роботов в настоящее время применяются самые разнообразные методы, обзор которых можно найти, например, в [3-4]. В соответствии с [4] исследования в области децентрализованного управления группами роботов ведутся по трем основным направлениям: скоординированное движение группы роботов;

* Работа выполнена при финансовой поддержке РФФИ, грант 15-01-07900.

построение некоторых геометрических форм; распределение задач и кооперация для совместного решения задач. Подобная классификация подтверждает, что существующие методы направлены на решение отдельных частных задач и не претендуют на общность подхода к организации распределенного управления. Более общим и, следовательно, более перспективным является подход, основанный на моделировании социального поведения в группах роботов [5].

Организация социального поведения основана на внутривидовой коммуникации в сообществе животных. Это полностью согласуется с представлениями современных этологов и социобиологов [6]. Различают явную и неявную коммуникацию (обмен данными). Неявный обмен данными происходит через окружающую среду, а явный обмен позволяет сообществу быстрее реагировать на возникающие ситуации. Социальное поведение подразумевает в первую очередь явный обмен информацией, поэтому мы будем ориентироваться именно на него.

Очевидно, что внутривидовые коммуникации среди животных биологически целесообразны и, более того, форма и характер этих коммуникаций обусловлены структурой особи и особенностями её среды обитания. Например, рыбы больше ориентируются на визуальные сообщения, птицы – на акустические, а млекопитающие в основном предпочитают химическую сигнализацию [7]. Но в любом случае эти коммуникации локально ограничены, т.е. адресованы в первую очередь соседям – членам той же стаи (семьи) или обитателям того же ареала [8].

В реальном мире (в природе) коммуникации между особями (внутривидовые коммуникации, как, впрочем, и любые другие) отличаются ненадежностью, размытостью, нечёткостью посылаемых сигналов и неоднозначностью возникающей реакции на принятый сигнал. Это обусловлено, в частности, помехами со стороны окружающей среды и других участников группы. Но гораздо более важным моментом является континуальный характер транслируемых сообщений [8]. Континуальность

определяет принципиальную невозможность четко выделить в процессе коммуникации животных отдельные сигналы. Даже если исследователям удастся (как им кажется) выделить отдельные элементы коммуникации (звуки, позы и т.д.), то практически всегда речь идёт о совокупности этих элементов. В лучшем случае, процесс коммуникации можно разделить на отдельные коммуникационные акты. С другой стороны, даже отдельный коммуникационный акт обычно имеет несколько назначений и, соответственно, может вызывать несколько реакций. Например, песня самца зяблика одновременно выполняет функцию охраны территории (функция первого порядка), рассредоточения пар (функция второго порядка) и регуляции плотности популяции (функция третьего порядка) [9].

Таким образом, в общем виде поведение особи можно представить как

$$f(S, C) \rightarrow \{R_i\}$$

где S – воздействие внешней среды (совокупность сигналов), C – внутреннее состояние особи, $\{R_i\}$ – набор реакций (действий).

Исходя из этих соображений, сообщения едва ли можно представить в качестве неких дискретных сущностей, индивидуализированных с точки зрения структуры [8]. Фактически принимаемые особью сигналы являются аналоговым, т.е. нечеткими и непрерывными. Тем не менее, в результате коммуникации с помощью нечётких сигналов группы животных успешно реализуют социальное поведение и достигают стоящих перед ними целей: продолжать свою жизнедеятельность и обзаводиться потомством. Недостаточно высокое качество принимаемых сигналов и ненадежность каналов связи не являются фатальными для деятельности животных.

На основе вышесказанного предлагается рассмотреть возможность использования для управления группой роботов коммуникации на основе аналоговых сигналов.

2. ОРГАНИЗАЦИЯ КОММУНИКАЦИИ В ГРУППЕ РОБОТОВ

Существует большое количество работ, затрагивающих тематику

организации коммуникаций в распределенных технических системах, в частности, в группах роботов. Исследования в области коммуникации роботов, в основном, касаются вопросов разработки языков обмена данными, организации каналов связи и коммуникационных протоколов [10]. Например, в работе [11] рассматривается организация ИК-канала обмена данными в больших группах роботов (от 100 и более) на примере проекта Jasmine. Большое количество исследований посвящено языковым вопросам: от претендующих на универсальность языков типа ACL (Agent Communication Language), предназначенных для коммуникации между интеллектуальными агентами [12], до более простых языков, ориентированных на решение какой-либо конкретной задачи, например, SWARMORPH-script, который позволяет кратко описывать правила, управляющие процессом создания распределенной морфологии в группе роботов [13]. Также имеется большое разнообразие подходов к организации коммуникации с точки зрения протоколов: от возможности применения в многоагентных робототехнических системах существующих протоколов (например, CSMA/CD – множественный доступ с контролем несущей и обнаружением коллизий [14]) до разработки специализированных протоколов, ориентированных на решение конкретной задачи, например, для обеспечения согласованного движения роя за лидером [15].

Здесь же вопрос организации коммуникации в группе роботов будет рассматриваться в первую очередь с методологической стороны. Для этого обратимся к исследованиям коммуникации в живой природе.

Исследования этологов показывают, что у животных каждый значащий сигнал (сообщение), которым обмениваются особи, имеет некоторый характерный образ, который может быть назван инвариантом или формой сигнала [16]. Результаты экспериментов по поиску этих инвариантов (например, для звуковых сигналов) путем искажения формы сигнала показывают, что при некоей предельной степени искажения сигнал сразу и полностью теряет действенность, также как при переходе от одного сочетания

ключевых характеристик к другому (притом, что различия именно по этой системе оппозиций определяют формы элементов сигнального ряда, отличая один сигнал от другого) [17]. Превращения, не касающиеся формы сигнала (меняются акустические характеристики, несущественные в образовании сигнальных инвариантов), воспринимаются как разные эмоциональные оттенки или разные степени опасности, но не разные категории тревожных ситуаций.

С другой стороны, каждый коммуникативный сигнал обладает большой вариативностью. Это касается и амплитуды, и продолжительности сигнала, и даже частоты. Вариации сигналов, с одной стороны, зависят от индивидуальных физиологических особенностей особи, которая их издает. С другой стороны, изменения характеристик сигналов могут быть вызваны наличием внешних воздействий, например, постоянного низкочастотного шума: в таких условиях птицы могут перейти на более высокую частоту, чтобы их было лучше слышно. Например, большие синицы, гнездящиеся в г.Лейдене на участках с повышенным уровнем шума, «переносят» исполнение нот видоспецифической песни в более высокий диапазон частот, чтобы «выйти» из полосы низкочастотного городского шума [18].

Но самая интересная причина вариативности сигналов – семантическая. Многими исследователями установлены различные виды зависимости реакции особей от характеристик сигналов. Например, одиночный непродолжительный сигнал опасности заставляет животных прерывать кормление и чаще осматриваться, а такой же по форме, но более продолжительный или более громкий сигнал обращает их в бегство или заставляет предпринимать какие-то другие действия для своего спасения [16]. Аналогичные зависимости установлены и для призывных сигналов, информирующих о наличии еды или призывающих самку.

Иначе говоря, один и тот же коммуникативный сигнал может в зависимости от своих характеристик вызывать у особей различную реакцию. При поступлении сигнала тревоги реакция особи может варьироваться от настороженности до бегства или даже нападения на хищника в безвыходной

ситуации. В ответ на призывной сигнал – от простого внимания до движения в сторону источника сигнала и активных фаз ухаживания или совместного кормления. Вариативность сигналов не мешает их распознаванию, т.к. для каждого сигнала есть некий инвариант – форма сигнала. С другой стороны, она позволяет передавать больше информации, т.к. вариации сигнала влияют на реакцию (или степень завершенности действия). Кроме того, вариативность позволяет бороться с шумом: если сигнал не потерян, а просто принят с искажениями, то особь может на него среагировать и выполнить действие, в некотором смысле близкое тому, которое нужно было выполнить. Для реализации последнего аспекта нужна некоторая «упорядоченность действий», о которой подробно будет сказано дальше.

Таким образом, мы предполагаем, что перенос этого принципа в техническую систему и использование для управления группой роботов коммуникации на основе аналоговых сигналов повысит надежность канала связи и увеличит информативность сигналов.

Декларируемой особенностью групповой робототехники является то, что группа состоит из относительно простых и недорогих устройств, которые, объединяя свои усилия, способны решать сложные задачи [19]. Стоимость является критическим фактором для групповой робототехники, т.к. речь идет о группах роботов, состоящих из десятков и сотен единиц. Простота и дешевизна устройства робота ограничивает возможности использования сложных и дорогих компонентов, в частности, для организации каналов обмена данными (сигналами, сообщениями).

Технические ограничения устройства робота приводят к тому, что мы не можем оснастить роботов теми сенсорными и коммуникационными возможностями, которые имеет любое, даже примитивное животное. В частности, у них не может быть системы приёма/передачи и распознавания аналоговых сигналов. Не говоря о том, что не идёт речь о наличии рецепторики для использования "языка жестов" или химической коммуникации. Поэтому

воспользуемся дискретным каналом связи для эмуляции аналоговой коммуникации.

3. ОРИЕНТАЦИЯ РОБОТОВ

Предполагается, что, несмотря на свою техническую простоту, роботы должны ориентироваться относительно друг друга для организации локального взаимодействия и координации совместных действий. Локальность взаимодействия определяется радиусом приема сигналов. Будем называть роботов, находящихся в зоне приёма сигнала, соседями. Каждый робот должен обладать возможностью определять относительное местоположение своих соседей: например, "робот N находится слева".

Ориентацию такого рода можно организовать разными способами, например, путём определения собственного местоположения робота относительно маяков или некоторых реперных точек [20] или с помощью вычислений текущего положения робота по данным энкодеров, обычно, с учётом дополнительной информации, которая используется для устранения ошибки счисления [21]. К сожалению, эти способы характеризуются высокой степенью сложности вычислений и часто требуют дополнительного оборудования, которого в нашем случае нет.

Еще один способ – ориентация относительно самого робота. Основное направление движения каждого робота – направление "вперёд" (**F**orward), следовательно, для него можно определить понятия "лево" (**L**eft), "право" (**R**ight) и "назад" (**B**ack). Можно оснастить робота датчиками определения расстояния и системой распознавания других участников роя, но распознавание также слишком сложная задача. Более простым в реализации способом является организация направленного приёма/передачи сигналов. Например, принимая сигнал от маяка робота K , робот N может определить, что робот K находится справа от него (рис. 1).

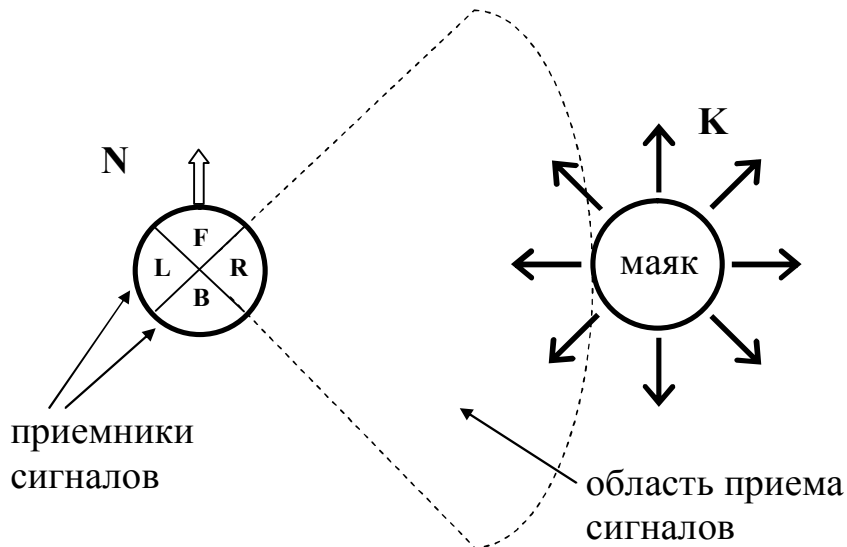


Рис. 1. Пример определения относительного местоположения соседнего робота

Аналогичный подход используется, например, в робототехнической платформе Jasmine [22], которая оснащена шестью каналами приема сигналов. Для простоты мы будем использовать ориентацию по четырем приёмникам сигналов, каждый из которых покрывает сектор примерно в 90° , и оперировать привычными категориями направлений: вперёд, назад, направо и налево.

Теперь рассмотрим возможную техническую организацию каналов связи в группе роботов.

4. КАНАЛЫ СВЯЗИ

Изучение решений по организации каналов связи в группе роботов показало следующее положение вещей. Согласно [4] в настоящее время для коммуникации между роботами в основном используется радиоканал: сети Wi-Fi, GPRS, Ad hoc и беспроводные сенсорные сети. Использование радиодиапазона в данной ситуации представляется нецелесообразным, т.к. радиоканал не обеспечивает направленной передачи сигнала (если не предпринимать специальных усилий). Из других способов организации каналов связи – звуковой канал и ИК-диапазон.

Организация ИК-канала обмена данными рассматривается, например, в уже упоминавшейся работе [11]. Применение звукового канала для обмена данными между роботами рассмотрено, в частности, в работе [23]. Авторы

предложили способ кодирования (они называют его формальной моделью языка), в котором каждой букве русского алфавита соответствует последовательность мультичастотных акустических сигналов длительностью 150 мс. Данными являются слова русского языка из ограниченного словаря, передача данных происходит на частоте от 400 до 1100 КГц. В качестве другого примера использования звукового канала можно привести робота-игрушку Furby (<http://www.hasbro.com/en-us/brands/furby>), в которой для обмена данными используется звук с частотной модуляцией в диапазоне около 20 КГц.

Примеры применения инфракрасного и звукового канала показывают, что оба этих варианта могут использоваться для решения поставленной задачи. Пропускная способность канала обмена данными определяется быстродействием особи (в нашем случае – робота). Время, в течение которого узлы (роботы) должны успеть передать информацию, определяется требованиями ко времени реакции роботов. Опыт работы с реальными устройствами показывает, что это время не должно превышать 0,2 секунды.

В соответствие с предложенным подходом канал будет использоваться для эмуляции аналоговой коммуникации, т.е. по нему будут передаваться значения характеристик аналоговых сигналов (амплитуды, несущей частоты, длительности и т.д.). Передаваемые характеристики будут описывать аналоговый (нечеткий) сигнал, подлежащий приему и дальнейшей интерпретации роботом с целью выработки реакции на принятый сигнал (сообщение).

5. ПРЕДСТАВЛЕНИЕ АНАЛОГОВЫХ СИГНАЛОВ

Для того чтобы работать с нечеткими сигналами, разобьем диапазоны их возможных значений на интервалы и сопоставим этим интервалам лингвистические переменные. Пусть эти величины имеют по три градации на своих шкалах, например, $(A_1, A_2, A_3) = (\text{высокая}, \text{средняя}, \text{низкая})$. Тогда значения этих лингвистических переменных можно упорядочить относительно друг друга: $A_1 > A_2 > A_3$.

Если мы говорим, что реакции особей (роботов) должны соответствовать принятым сигналам (может быть, неоднозначно и в зависимости от состояния особи и окружающей среды), то реакции также могут быть упорядочены относительно сигналов и друг друга:

$$\begin{array}{ccc}
 A_1 > A_2 > A_3 \\
 \downarrow & \downarrow & \downarrow \\
 R_1 > R_2 > R_3
 \end{array}$$

где \rightarrow – нечеткая импликация, а R_i – это реакции или наборы реакций, необязательно непересекающиеся. Таким образом, можно ввести не только упорядоченность значений сигналов относительно друг друга, но и упорядоченность разных сигналов относительно друг друга. В конце концов, особь не может выполнять все действия сразу и все равно выбирает самый важный сигнал из полученных и реагирует на него. Такой подход позволит не перечислять все возможные комбинации сигналов и реакции на них, а реагировать естественным образом в соответствии с ситуацией. Используя аналогии из мира животных, графически в упрощенном виде это можно изобразить так, как показано на рис. 2.

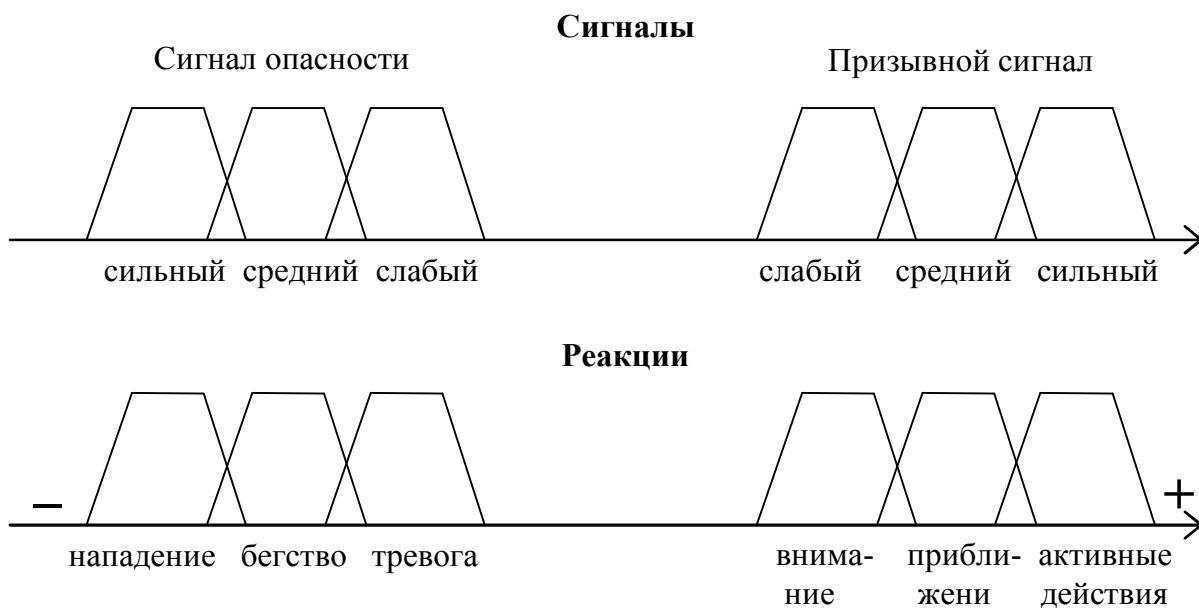
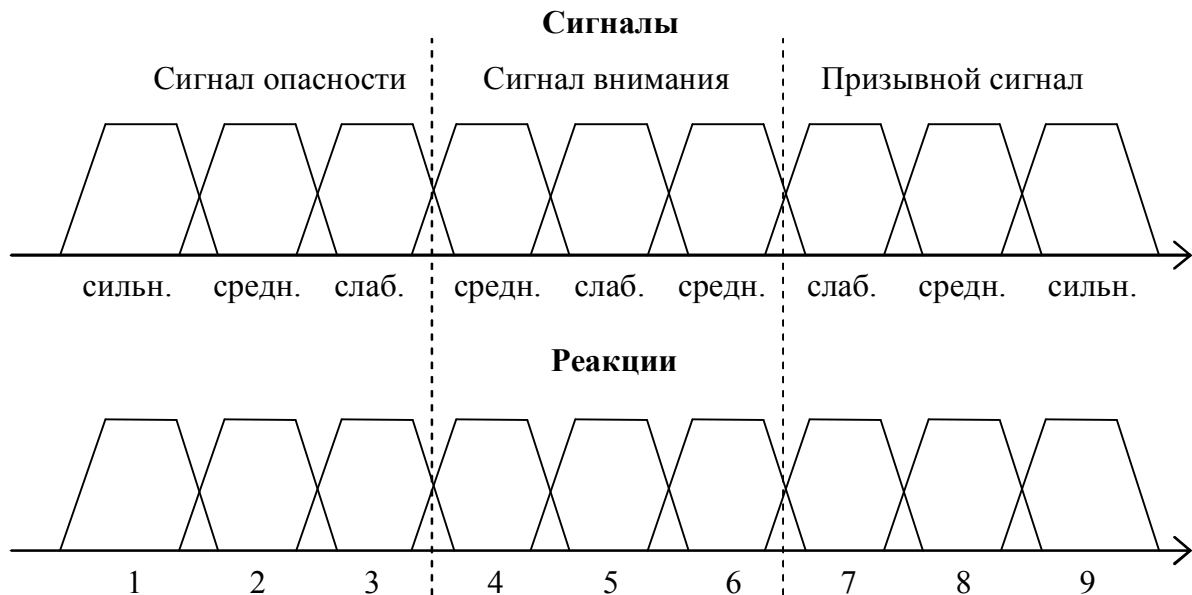


Рис. 2. Соответствие сигналов и реакций на них

Спектр аналогового сигнала является непрерывным. В живой природе животные просто не реагируют на сигналы, которые ими не распознаны (или

реагируют общим повышением внимания). А в технической системе имеет смысл откорректировать эту схему и «заполнить пробелы», предусмотрев реакции на любые принимаемые сигналы. Тогда схема соответствия сигналов и реакций может принять вид, приведенный на рис. 3.



Обозначения реакций:

- 1 – нападать или затаиться (в зависимости от внутреннего состояния);
- 2 – бежать (удаляться от источника сигнала);
- 3 – прекратить текущие действия, увеличить радиус восприятия сигналов за счет дополнительных энергозатрат;
- 4 – продолжить текущие действия, увеличить радиус восприятия сигналов за счет дополнительных энергозатрат;
- 5 – игнорировать сигнал;
- 6 – продолжить текущие действия, увеличить радиус восприятия сигналов за счет дополнительных энергозатрат;
- 7 – прекратить текущие действия, увеличить радиус восприятия сигналов за счет дополнительных энергозатрат;
- 8 – сближаться с источником сигнала;
- 9 – выполнять активные действия (совместно кормиться, ухаживать и т.п.)

Рис. 3. Расширенная схема соответствия сигналов и реакций на них



Теперь рассмотрим вопрос о возможной интерпретации сигналов, точнее, значений аналоговых характеристик, передаваемых по дискретному каналу. Если не привязываться к конкретной задаче, а приводить только общие соображения, то помимо информации, которую несёт сообщение, можно выделить интенсивность этого сигнала. Достаточно естественным видится подход, при котором амплитуда A будет ассоциироваться с интенсивностью сигнала, а оставшиеся параметры будут отвечать за информационную часть.

Информационная часть определяет реакцию особи, а от амплитуды зависит "интенсивность действия" или степень его завершенности.

6. ЭКСПЕРИМЕНТЫ

Общее описание задачи. Для исследования преимуществ нечеткой (псевдоаналоговой) коммуникации на группе роботов была проведена серия экспериментов по имитационному моделированию. Эксперименты проводились на модельной задаче. Рой роботов представлял собой группу агентов, которые перемещаются по тороидальной поверхности. Выделялось два вида агентов: одни охотились, другие (назовем их "зайцами") убежали от "охотников". Каждый из агентов обладал некоторым начальным количеством энергии, которую он тратил на передвижение. Задача "охотника" – поймать как можно больше "зайцев", задача "зайца" – убежать от "охотников". Когда "охотник" догонял жертву, вся энергия "зайца" переходила "охотнику", а "заяц" считался съеденным.

Общий вид интерфейса программы моделирования приведен на рис. 4

( – "охотники",  – "зайцы").

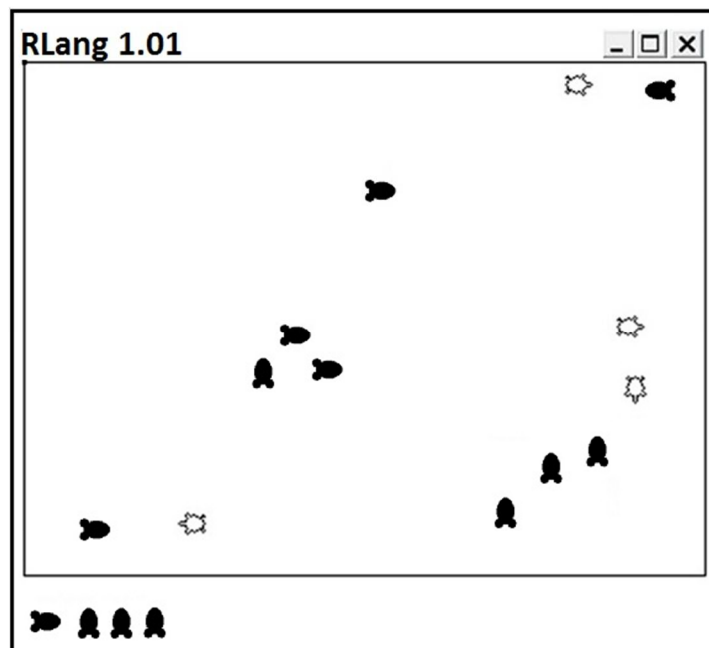


Рис. 4. Общий вид интерфейса программы моделирования

"Охотники" действовали в одиночку, а "зайцы" обменивались сигналами "опасность" и "просьба о помощи". Оба сигнала являлись широкоэмиттерными и не требовали ответа.

Поведение "зайцев" подчинялось нескольким несложным правилам. Если "заяц" не видел источника опасности ("охотника"), не слышал никаких сигналов и обладал достаточным количеством энергии, то он выполнял действие "случайное блуждание". Если "заяц" видел "охотника", то он подавал сигнал "опасность" и выполнял действие "убегать от опасности", т.е. двигался в сторону, противоположную направлению на источник опасности. Если он слышит сигнал "опасность", то в зависимости от условий эксперимента он убегал или оставался на месте и ретранслировал сигнал. Если "заяц" слышал сигнал "просьба о помощи", то он ретранслировал этот сигнал и двигался в направлении источника этого сигнала. Сигнал "просьба о помощи" выдавал "заяц", энергии которого недостаточно для передвижения. Если на его сигнал откликались два и более "зайца" и подходили к нему, то между ними происходило перераспределение энергии по принципу "всем поровну". Если "заяц" получал несколько разных сигналов одновременно, то более приоритетным считался сигнал "опасность", а из однотипных сигналов – тот, чья интенсивность выше.

Все агенты подчинялись правилам локального взаимодействия, причем радиус видимости у "охотников" меньше, чем у "зайцев", а скорость, наоборот, больше. Именно поэтому ретрансляция сигнала опасности позволяла "зайцам" спастись от "охотников".

В разных экспериментах использовались разные значения радиусов и скоростей и их соотношение, и выяснилось, что соотношение результатов слабо зависит от этих параметров. Поэтому далее приводятся только результаты для следующих значений:

- скорость "охотника" – 3
- скорость "зайца" – 2
- радиус видимости для "охотника" – 10

- радиус видимости/слышимости для "зайца" – 20

Постановка задачи для моделирования. При обмене дискретными сигналами возможны только две ситуации: сигнал есть или его нет. Тогда агент, принявший сигнал, обязан ретранслировать его и убегать от источника (или двигаться к нему). Это приводит к тому, что все агенты, находящиеся в зоне слышимости, тоже ретранслируют сигнал и начнут убегать. При этом агенты успеют спастись от опасности, но потратят много энергии.

Если же рассматривать полученный сигнал как аналоговый, то по его характеристикам можно определить не только его семантику, но и интенсивность, и по-разному реагировать на слабый и сильный сигнал. Это должно обеспечить снижение энергозатрат.

Кроме того, при работе на реальных устройствах в реальных условиях неизбежны потери и искажения сигналов. В случае дискретных сигналов и потеря, и искажение сигнала означает его отсутствие (будем считать для простоты, что искаженный сигнал не может быть правильно распознан). А, принимая искаженный аналоговый сигнал, агент, тем не менее, может с помощью функции принадлежности определить, какой именно сигнал он принял. Таким образом, в ходе экспериментов проверялось также предположение о том, что использование нечетких сигналов может повысить надежность канала передачи данных.

Техническая реализация. Для экспериментов сигналы "опасность" и "просьба о помощи" были заданы функциями принадлежности $\mu(F)$, приведенными на рис. 5,а. Интенсивности сигналов определялись функциями принадлежности $\mu(A)$, приведенными на рис. 5,б. Реакция на сигналы ("убегать от" и "двигаться к") задавалась функциями принадлежности $\mu(V)$, приведенными на рис. 5,в.

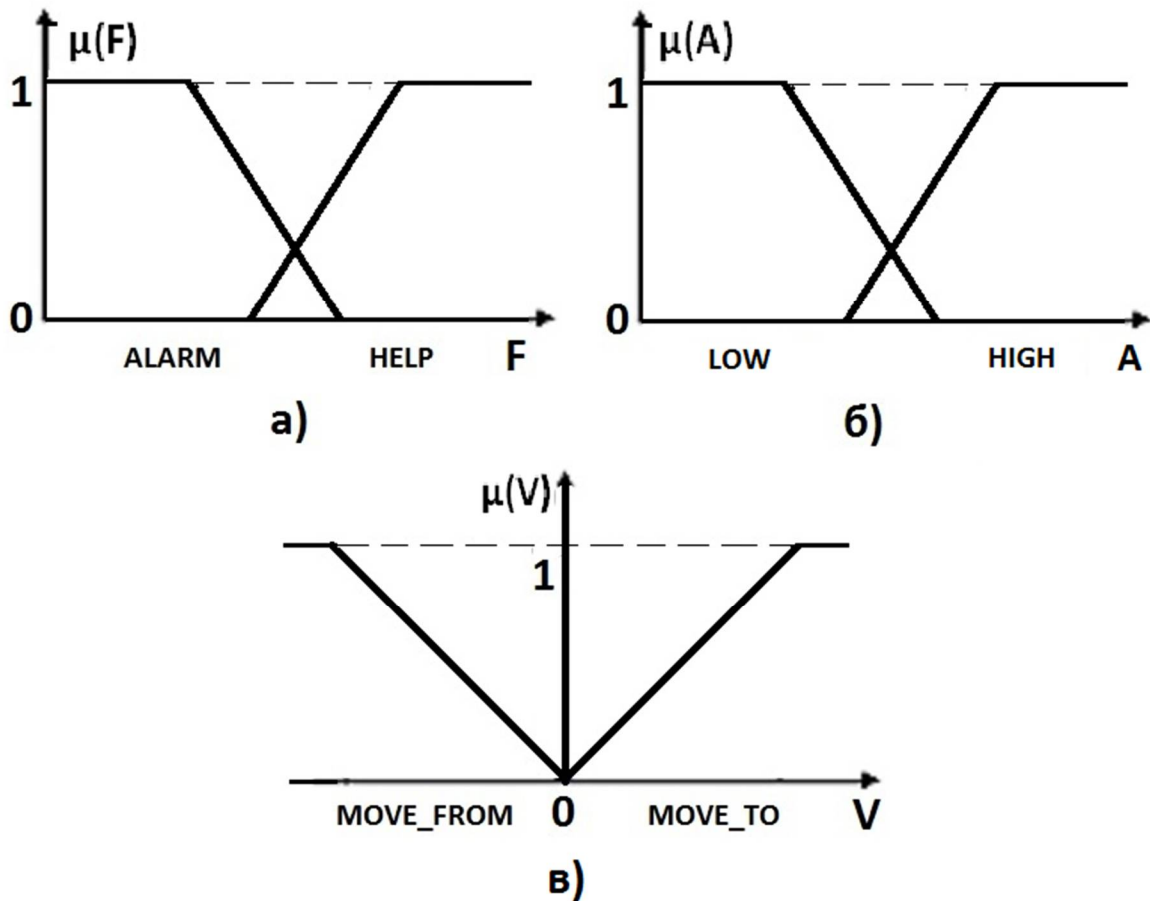


Рис. 5. а), б) функции принадлежности сигналов (F – частота, A – амплитуда);
в) функции принадлежности действий (V – скорость)

Таким образом, если поведение "зайцев" для дискретных сигналов описывалось правилами вида:

Если получено_сообщение ("опасность"), то "убегать от источника сигнала"
Если получено_сообщение ("просьба о помощи"), то "двигаться к источнику"

то для нечетких (аналоговых) сигналов эти правила имели вид:

Если получено_сообщение ("опасность") & интенсивность("высокая"),
то "убегать от источника сигнала"
Если получено_сообщение ("опасность") & интенсивность("низкая"),
то "уходить от источника сигнала"
 и т.д.

Все эксперименты проводились для одинакового количества агентов: 10 "охотников", 30 "зайцев". Условия проведения экспериментов:

- серия 1: дискретные сигналы, потери сигналов отсутствуют;
- серия 2: дискретные сигналы, потери сигналов 50%;

- серия 3: сигналы нечеткие (аналоговые), 50% сигналов передаются с искажениями.

В табл. 1 приведены усредненные данные для 10 прогонов по 500 тактов моделирования.

Таблица 1. Результаты экспериментов

	Серия 1: скорость движения максимальная, потери сигналов нет		Серия 2: скорость движения максимальная, потери сигналов 50%		Серия 3: скорость движения зависит от сигнала	
	Количество "зайцев"	Энергия, всего	Количество "зайцев"	Энергия, всего	Количество "зайцев"	Энергия, всего
Начальное	30	12000	30	12000	30	12000
После 500 тактов	20	2601	16	3536	20	3112
Остаток	67%	22%	53%	29%	67%	26%

Как видно из табл. 1, в ситуации с дискретными сигналами и при отсутствии потерь (серия 1) через 500 тактов в среднем оставалось 2/3 "зайцев" с общим запасом энергии в 22% от первоначального количества. При появлении потерь сигналов (серия 2) количество "зайцев" уменьшилось на 20% по сравнению с первой серией, но количество энергии увеличилось за счет того, что "зайцы" реже реагировали на сигналы и меньше передвигались. Зато в ситуации с псевдоаналоговыми сигналами (серия 3) за 500 тактов сохранилось то же самое количество "зайцев", что и в первой серии, но с меньшими затратами энергии (на 18%).

5. ЗАКЛЮЧЕНИЕ

Результаты вычислительных экспериментов показали, что использование нечетких (псевдоаналоговых) сигналов делает поведение робота более вариабельным и позволяет обеспечить устойчивое функционирование группы меньшими энергетическими затратами на передвижение.

Также были проведены испытания на реальных устройствах. Физически коммуникационный канал был реализован на платформе Arduino и ИК-приемнике TSOP1736, который обеспечивает прием сигналов в сегменте с

углом около 85°. При использовании 4-х приемников между областями приема остается небольшой зазор – область "невидимости", – но этот недостаток компенсируется отсутствием "ложных срабатываний", т.е. приема одного и того же сигнала двумя соседними датчиками.

В дальнейшем планируется создание группы роботов и использование псевдоаналоговой коммуникации для обмена сообщениями между роботами в реальных условиях.

Библиографический список

1. Yogeswaran M., Ponnambalam S.G. An Extensive Review of Research in Swarm Robotics. // 2009 World Congress on Nature and Biologically Inspired Computing, NABIC. – 2009. – P. 140-145.
2. Юревич Е.И. О проблеме группового управления роботами. Мехатроника, автоматизация, управление. 2004, № 2. – с.9-13.
3. Каляев И.А., Гайдук А.Р., Капустян С.Г. Модели и алгоритмы коллективного управления в группах роботов. – М.: Физматлит, 2009. – 279 с.
4. Shi Z., Tu J., Zhang Q., Liu L., Wei J. A survey of swarm robotics system. // 3rd International Conference on Swarm Intelligence, ICSI 2012; Shenzhen; China. – 2012. – Volume 7331 LNCS, Issue PART 1. – P. 564-572.
5. Карпов В.Э. Знак-ориентированный механизм локального взаимодействия между роботами. //Интегрированные модели и мягкие вычисления в искусственном интеллекте. Сб. научных трудов VIII-й Международной научно-технической конференции (Коломна, 18-20 мая 2015 г.). В 2-х томах. – М: Физматлит, 2015, Т.2, с.504-514. – 388 с.
6. Панов Е.Н. Методологические проблемы в изучении коммуникации и социального поведения животных. // Проблемы этологии наземных позвоночных. Итоги науки и техники. Серия «Зоология позвоночных». – М.: ВИНТИ. – 1983. – Т. 12. – с. 5–70.
7. Серебрякова Т.А. Зоопсихология и сравнительная психология. – Новгород: ВГИПУ, 2011. – 328 с.

8. Панов Е.Н. Понятие «сигнал» в аспекте коммуникации животных. О чем речь? // Этология и зоопсихология. – 2012. – №2(6). – с. 1-35.
9. Beer C.G. Multiple function and gull displays // Function and evolution of behaviour. – Oxford: Clarendon Press. – 1975. – P. 16-64.
10. Ren, X.-P., Cai, Z.-X., Chen, A.-B. Current research in multi-mobile robots communication system (Review) / Control and Decision, Volume 25, Issue 3, March 2010, pp. 327-332.
11. Kornienko S., Kornienko S. IR-based communication and perception in microrobotic swarms. // Proceedings of the 7th Workshop on Collective & Swarm Robotics, 18 November, University of Stuttgart, Germany. – 2010.
12. Agent Communication Language: Part 2. FIPA 97 Specification. <http://www.fipa.org/specs/fipa00018/OC00018.pdf>, дата обращения: 30.09.2015.
13. Anders Lyhne Christensen, Rehan O'Grady, Marco Dorigo. SWARMORPH-script: a language for arbitrary morphology generation in self-assembling robots . Swarm Intell., 2008, No 2: pp.143–165, DOI 10.1007/s11721-008-0012-6.
14. Gao, Z., Yan, G., Ding, G., Huang, H. Research of communication mechanism of the multi-agent in multi-agent robot systems. / High Technology Letters, Volume 8, Issue 1, March 2002, pp. 67-71.
15. Pal, A., Tiwari, R., Shukla, A. Multi-Robot Exploration in Wireless Environments. / Cognitive Computation, Volume 4, Issue 4, December 2012, pp. 526-542.
16. Фридман В.С. Расшифровка «языка животных»: идеи, проблемы, перспективы. / Этология.ру, 2007. - <http://ethology.ru/library/?id=304>, дата обращения: 30.09.2015.
17. Cheney, D.L. & Seyfarth, R.M. 1990. How Monkeys See the World: Inside the Mind of Another Species. University of Chicago Press, Chicago.
18. Slabbekoorn H., Peet, M., 2003. Birds sing at a higher pitch in urban noise// Nature. Vol. 424. P.267.
19. Карпов В.Э. Частные механизмы лидерства и самосознания в групповой робототехнике // XIII национальная конференция по искусственному

интеллекту с международным участием КИИ-2012 (16-20 октября 2012 г., Белгород): Труды конференции в 4-х томах. Т.3. – Изд-во БГТУ, 2012. – 309 с. – с. 275-283.

20. Beinhofer M., Müller J., Burgard W. Effective landmark placement for accurate and reliable mobile robot navigation. / *Robotics and Autonomous Systems*, Volume 61, Issue 10, October 2013, pp. 1060-1069.
21. Jung C., Chung W. Calibration of kinematic parameters for two wheel differential mobile robots by using experimental heading errors. *International Journal of Advanced Robotic Systems*, Volume 8, Issue 6, December 2011, pp. 134-142.
22. Swarm Communication. – Jasmine: swarm robot platform. – <http://www.swarmrobot.org/Communication.html>, дата обращения: 30.09.2015.
23. Павловский В.Е., Кирков А.Ю. Тональная мультисигментная акустическая коммуникация роботов // *Препринты ИПМ им. М.В.Келдыша*. – 2013. – №102. – 32 с.