



Contribution ID: 548

Type: **Sectional talk**

Разработка интерфейса группового взаимодействия агентов при передаче команды через ЭЭГ сигнал

Thursday 10 July 2025 16:30 (15 minutes)

В статье предлагается модель когнитивной архитектуры робототехнического агента на основе человеко-машинного интерфейса. Цель –повышение автономности медицинских робототехнических средств для пациентов с нарушениями двигательной и речевой активности. Рассматривается случай, когда пациент не может использовать стандартные интерфейсы управления инвалидной коляской. Эксперименты демонстрируют возможность бесконфликтного взаимодействия нескольких агентов-колясок на основе глобальной команды, синтезированной пользователем, без прямой межчеловеческой коммуникации.

Author: AKOPYAN, Satenik

Co-authors: KISELEV, Gleb (Peoples' Friendship University of Russia); BRAK, Ivan (RUDN)

Presenter: AKOPYAN, Satenik

Session Classification: Methods of Artificial Intelligence in Life Sciences