

بر اساس این گزارش، علیرغم افزایش سریع منابع انرژی تجدیدپذیر، تولید برق جهانی زغال سنگ به دلیل رشد تقاضا در سال جاری بعد است، و بیزه در چین و هند، کاهش یابد. در نتیجه انتشار دی اکسید کربن از پخش انرژی جهانی با اندکی افزایش در سال ۲۰۲۴ و به دنبال آن کاهش در سال ۲۰۲۵ شده است.

اتحادیه اروپا پس از دو سال متواتی اتفاقی در بحثه اثرباره از بحران انرژی، شاهد بهبود معتمدلتری در تقاضای برق خواهد بود که انتظار می رود رشد آن ۱.۷ درصد باشد.

دیو گونز، مدیر چشم انداز انرژی های تجدیدپذیر در اندیشکده Ember مستقر در لندن، در پاسخ به این روند به روز رسانی میانه سال برای آنلنس بین المللی انرژی گفت: ما به سرعت به سمت آینده الکترونیکی حرکت می کنیم و شاهد افزایش تقاضای انرژی از طریق برق هستیم.

وی افزود: «کتریستیه تجدیدپذیر نه تنها در جایگزینی نیروگاه های زغال سنگ و کار، بلکه در تأمین این افزایش تقاضای برق نقشی دوگانه دارد، بنابراین باید انرژی های تجدیدپذیر را با سرعت مصافع بسازیم، با همان سرعتی که لازم است تویید گازهای گلخانه ای را کاهش دهیم». منبع: «الیوم السایپ»

## این سگ رباتیک ته سیگارها را از سواحل جمع می کند



محققان یک ربات مستقل تخصصی برای جمع آوری زباله ها و کمک به بازیابی تعادل محیط ایجاد کردند.

به گزارش ایسنا، گروهی در مؤسسه فناوری ایتالیا (IIT) در جنوا یک لغزنده با قابلیت تعلیم (VERO) که یک ربات مجهز به جاروبرقی است ایجاد کردند. تا به پیشمرد این ابتکان خاص کمک کند.

به نقل از آی، این ربات به مردم کمک می کند تا پارک ها، سواحل و کوچه های باریک و به ویژه وقتی صحبت از ته سیگار می شود، تمیز کنند. این ربات مناسب مناطقی است که دسترسی به آنها برای ربات های جریح دار دشوار است.

این ربات چهار پا به یک جاروبرقی متصصل می شود. هر یاری آن در لای یک نازل جاروبرقی است که ربات را قادر می سازد تا به طور موثر سیگارها را در حین حرکت جمع آوری کند و فقط به سمت چیزی که تشخیص می دهد، حرکت می کند و جارو را پوش می کند.

زیالهه جمع کن خودکار

زیالهه تهدید قابل توجهی برای تعامل بسیاری از اکوسیستم ها، و بیزه در محیط های دریایی است زیالههای ساحلی و شهری از طریق ناودان ها، خیابان ها و آبراه های حرکت می کنند و در نهایت به دریا می رسند. با تجزیه این زیالهه، مواد شیمیایی سمی و میکروبلاستیک ها آزاد می شود و باعث آلودگی پیشتر محیط می شود. به طور سنتی، حذف زیالهه به کار دستی ممکن است، که مقدار زیالهه را که می توان به طور موثر جمع آوری کرد، محدود می کند.

این گروه نمونه اولیه ربات چهارپایی را معرفی می کنند که برای جمع آوری خودکار ته سیگار (CBs) طراحی شده است. ته سیگار دومن زیالهه را در حین حرکت سرسری جهان لست و تخفین زده می شود که سالانه ۴۵ تریلویون ته سیگار در محیط زیست طی شود.

محققان ادعای کنند که این ربات با تحرک طبیعی خود می تواند سیگارها را که برای جاروبرقی متصصل شده در نهایت شلک ها صسب می شوند و از این جهت پیش از این بر روی پل شرکت کنند. نمونه آوری آن بر روی AlienGo از شرکت Unitree ساخته شده است که به یک جاروبرقی تجاری متصصل شده است. نازل های سفارشی چاپ سه بعدی شده در نهایت شلک ها صسب می شوند و از جارو هر چهار پا به ورزش و مکنس سطح زمین را بدون ایجاد مانعی در بر می گیرند. اما هنگامی که شرکت می رسانند، جیزی که اتفاق جدید است این لست که این سیستم از یک شکه حصی بیشتر برای شناسایی زیالهه ای استفاده می کند و سبیس از یک برآمده بزرگ برای کشف سریع بھرن راه برای جمع آوری تمام شناسایی شده استفاده می کند.

برای تمیز کردن دقیق، یک سیستم فرمان پذیری بصیری، نازل راه را که به یکی از یاهای ربات متصصل است، مستقیماً روی ته سیگار شناسایی شده هدایت می کند. فرمان بذیری بصیری روشی است که از اطلاعات بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

ربات پاداره هم کاره آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزمایش گسترده ای در شش ساریار مخالفة رفتاری بازخوردی استخراج شده از حسگر بینایی برای کنترل حرکت ربات استفاده می کند.

آزمایش ها نشان داد که این ربات قادر است کار جمع آوری را بدون توقف حرکت خود انجام دهد و بازدزه های کل افریند را به میزان قابل توجهی افزایش دهد. آزم