

Андроиды уже здесь:

Как искусственные люди
меняют наше будущее



и
Антон Дудин

Антон Дудин

**Андроиды уже здесь:
Как искусственные люди
меняют наше будущее**

«Автор»

2026

Дудин А.

Андроиды уже здесь: Как искусственные люди меняют наше будущее / А. Дудин — «Автор», 2026

Кому вы доверите заботу, работу и безопасность — человеку или машине с человеческим лицом? Убедительная речь ещё не доказывает, что андроид понимает ситуацию, действует самостоятельно и не ошибётся. Книга отделяет реальность от фантазий: объясняет, чем андроид отличается от гуманоидного робота, как устроены его тело, датчики и алгоритмы и почему доверие требует проверяемой компетентности. Вы увидите, где человекоподобные машины полезны — в медицине, производстве, образовании и быту, — а где необходимы контроль, защита данных и право человека вмешаться. Что изменится в работе? Кто ответит за сбой? Какие задачи стоит поручить машине? Для тех, кто хочет встретить перемены без паники и слепого восторга. Практические критерии помогут оценить возможности андроидов и определить их место рядом с человеком. Книга создана с помощью ИИ.
Обложка: GPT Image - Лицензия

Содержание

Андроид, гуманоидный робот или искусственный человек: разбираемся в понятиях	6
От механических автоматов до современных андроидов: история идеи и технологий	11
Искусственное тело: скелет, мышцы, материалы, питание и цена человекоподобия	16
Искусственный разум: как андроид воспринимает мир, принимает решения и учится	22
Конец ознакомительного фрагмента.	24

Антон Дудин
Андроиды уже здесь: Как искусственные
люди меняют наше будущее

Андроиды уже здесь: Как искусственные люди меняют наше будущее
Антон Дудин

Андроид, гуманоидный робот или искусственный человек: разбираемся в понятиях

У витрины робототехнической выставки собрались трое посетителей. Перед ними — механическая рука, которая ловко перекладывает детали из одного лотка в другой. «Вот настоящий андроид», — говорит мужчина в сером пиджаке. Его спутница кивает на экран с нарисованным лицом: «Нет, андроид — это тот, который разговаривает». А подросток уже снимает на телефон двуногую машину в металлическом корпусе: «Подождите, вот же робот-человек!»

Из динамиков доносится голос экскурсовода: «Все три устройства используют технологии робототехники». Спор не прекращается, но теперь он звучит ещё запутаннее. Если все три — роботы, то чем они отличаются? И почему в заголовках едва ли не каждую машину с камерой и сервоприводом называют андроидом?

Потому что слова отвечают на разные вопросы. Одно говорит об устройстве машины, другое — о её внешности, третье — о назначении или степени самостоятельности. В повседневной речи эти свойства нередко складывают в одну коробку с надписью «искусственный человек». Давайте разберём, что лежит внутри.

Сначала — не иерархия, а четыре вопроса

Универсального определения, одинаково удобного для инженера, журналиста, юриста и автора фантастики, нет. В бытовой речи роботом могут назвать почти любое устройство, которое движется по команде. Инженерные стандарты используют более строгие критерии, в том числе способность выполнять задачи с некоторой степенью автономности. Правовые документы обычно решают свои задачи: определяют требования безопасности, ответственность производителя или правила эксплуатации. Термин «андроид» и вовсе чаще встречается в культуре и публичных обсуждениях, чем в юридических классификациях.

Поэтому полезнее не искать одну волшебную этикетку, а задать машине четыре вопроса.

1. Как она устроена? Есть ли у неё физическое тело, датчики и механизмы, которые воздействуют на окружающий мир?

2. Как она выглядит? Есть ли у неё человеческие очертания — голова, туловище, руки, лицо, походка?

3. Что она делает? Перемещает грузы, собирает детали, общается, помогает человеку или выполняет другую задачу?

4. Насколько самостоятельно действует? Её управляют дистанционно, она исполняет заранее заданную последовательность или сама выбирает действия в ограниченных условиях?

Это не четыре ступени одной лестницы. Это четыре независимые стороны описания. Машина может быть очень человекоподобной, но выполнять лишь одну заранее заданную команду. А может выглядеть как металлический шкаф, самостоятельно находить дорогу на складе и избегать препятствий.

Робот: машина, которая действует в мире

В самом общем смысле **робот** — это физическая машина, способная выполнять действия в окружающей среде: перемещаться, захватывать предметы, менять их положение, обрабатывать материалы. Для этого она использует механизмы, датчики и программу управления. Датчики помогают получать сведения о мире, а приводы — двигать колёса, суставы или захват.

Роботу не обязательно быть умным в человеческом смысле. Промышленная рука может годами повторять одну точную последовательность: взять деталь, повернуть, положить. В этом нет ни разговора, ни узнавания эмоций, ни любопытства — зато есть надёжное выполнение конкретной задачи. Искусственный интеллект тоже не обязателен: многие роботы работают по

заранее заданным правилам, а многие системы искусственного интеллекта вообще не имеют физического тела.

Здесь полезно различать **робота** и **программного помощника**. Голосовой сервис, который отвечает на вопросы через динамик телефона, может быть сложной программой, но сам по себе не становится роботом только потому, что говорит человеческим голосом. А вот мобильная платформа с микрофоном, динамиком, датчиками и колёсами — уже физическая робототехническая система, даже если её «лицо» представляет собой простую пиктограмму.

Граница зависит от контекста. В быту выражение «робот-пылесос» никого не смущает, хотя его самостоятельность ограничена уборкой комнаты, а «инженерная рука» может считаться роботом, даже если стоит на месте. Главное — не приписывать слову больше, чем оно сообщает: «робот» говорит о машине и её действиях, но не о её человеческой внешности или сознании.

Гуманоидный робот: человеческая форма — ещё не человеческая натура

Гуманоидным называют робота, чья форма в той или иной степени напоминает человеческое тело. У него могут быть голова, туловище, руки и ноги; иногда он ходит на двух ногах, иногда — только воспроизводит отдельные человеческие пропорции и движения.

Сходство бывает разным. У одного робота — скелет из металлических балок и суставов, похожий на учебную модель тела. У другого — корпус с руками и головой, но вместо лица установлена камера. Третий умеет двигать глазами и улыбаться. Все они могут быть гуманоидными, хотя впечатление производят разное.

При этом **двуногий робот не обязательно гуманоидный**. Две ноги — это способ передвижения, а не полное описание формы. И наоборот, робот с человеческим торсом и руками может быть гуманоидным, даже если вместо ног у него колёсная база. Термин обозначает сходство с человеческим телом, а не точную копию человека.

Человеческая форма часто имеет практический смысл. Машине, которая должна пользоваться инструментами, открывать двери или работать в пространстве, созданном для людей, может пригодиться тело с руками и привычным расположением суставов. Но эта форма не всегда оптимальна. Для перевозки коробок удобнее тележка; для точной сварки — промышленная рука; для движения по ровному полу — колёса. Гуманоидность — не знак превосходства, а один из вариантов конструкции.

Андроид: более близкое подражание человеку

Андроидом в этой главе будем называть робота, специально созданного для того, чтобы достаточно убедительно напоминать человека внешне. Он может иметь лицо, кожу, человеческие пропорции и движения, а также быть предназначен для общения. В некоторых источниках «андроид» используют почти как синоним гуманоидного робота. В других проводят различие: гуманоид похож на человека по общей форме, а андроид стремится к более близкой, иногда почти реалистичной имитации.

Эти границы не везде одинаковы, поэтому хороший автор или журналист должен пояснить, что именно имеет в виду. Робота с металлическим корпусом и двумя руками разумно назвать гуманоидным. Если у него вдобавок реалистичное лицо и искусственная кожа, слово «андроид» становится уместнее — хотя и тут оно описывает внешний облик, а не уровень мышления.

Название не доказывает, что машина умеет чувствовать, понимать шутки или помнить детство. Глаза могут быть камерами, улыбка — заранее подготовленным движением, а выразительная речь — результатом программной обработки. Внешность и поведение способны вызвать у человека сильное ощущение присутствия личности, но впечатление наблюдателя — не измерительный прибор для определения сознания.

Искусственный человек: идея шире машины

Выражение **«искусственный человек»** шире и менее техническое. Им могут называть человекоподобное искусственное существо — особенно если оно не только похоже на человека, но и претендует на человеческие роли: собеседника, работника, спутника, члена сообщества. Это понятие живёт на пересечении технологий, философии, права и художественной литературы. Оно не задаёт единого набора деталей, по которому можно проверить устройство в мастерской.

Искусственный человек в рассказе может быть андроидом с телом, цифровым персонажем без физической оболочки или гипотетическим разумным существом. Поэтому называть конкретную машину искусственным человеком — более сильное утверждение, чем назвать её роботом. Оно может говорить о замысле, образе или общественной роли, но само по себе не устанавливает, что у устройства есть личность или правовой статус.

Ни реалистичное лицо, ни связная беседа сами по себе не подтверждают наличие субъективного опыта. Машина может распознавать речь, поддерживать диалог и подбирать подходящий ответ, не имея человеческого переживания того, о чём говорит. Технологии общения важны, но их следует оценивать по наблюдаемым возможностям: что система распознаёт, что умеет делать, где ошибается, когда требует помощи человека.

Четыре вопроса в действии

Вернёмся к трём устройствам у выставочной витрины. Вместо спора о «настоящести» применим к каждому одну и ту же проверку.

Пример

Как устроен и выглядит

Что делает

Как действует

Точное описание

Механическая рука

Физический манипулятор без человеческого тела

Перемещает или обрабатывает предметы

Обычно следует программе; человек может задавать или менять режим

Промышленный робот-манипулятор

Голосовой помощник с экранным лицом

Программа, экран и динамик; физического тела для действий в комнате нет

Ведёт диалог, показывает информацию

Отвечает на запросы, но не действует в физической среде

Голосовой помощник с интерфейсом-лицом

Двуногая машина

Физический робот с человекоподобной схемой тела

Ходит, переносит предметы или выполняет демонстрационные движения

Может быть дистанционно управляемым, запрограммированным или частично автономным

Двуногий гуманоидный робот; «андроид» — если имеется в виду более близкое сходство с человеком

Таблица не превращает сложную тему в экзамен с единственным правильным словом. Она показывает, что названия складываются из признаков. Если экранный помощник установлен на мобильную платформу, к описанию добавится роботизированная база. Если двуногая

машина имеет почти человеческое лицо, может добавиться «андроид». Ни одна из этих перемен автоматически не делает её более самостоятельной или разумной.

А вот слово «автономный» требует особой аккуратности. В техническом контексте оно обычно означает, что система способна выполнять определённую задачу без постоянных команд оператора, используя данные датчиков и текущую ситуацию. Например, робот может сам объехать коробку на складе, но человек заранее выбирает цель, следит за работой и вмешивается в необычных случаях. Это **ограниченная самостоятельность в заданной задаче**, а не свободная воля и не собственные жизненные планы.

Поэтому, услышав «робот полностью автономен», стоит уточнить: в чём именно? Он самостоятельно строит маршрут, распознаёт препятствия, принимает решения при отказе обслуживания — или лишь выполняет привычный цикл без пошагового управления? Самостоятельность всегда имеет область действия и пределы.

Спорные случаи: где заканчивается машина и начинается образ

Робот с реалистичным лицом. Он может быть андроидом по внешности, но лицо не является доказательством эмоций. Улыбка механизма — наблюдаемое движение; радость — человеческое состояние. Между ними не следует ставить знак равенства.

Устройство с экраном вместо головы. Если экран установлен на подвижном роботе, перед нами может быть социальный или сервисный робот с экранным интерфейсом. Если это неподвижный терминал, который только показывает лицо и отвечает на вопросы, точнее говорить об интерфейсе или голосовом помощнике, а не об антроиде.

Человекоподобный персонаж на экране. Он может выглядеть и говорить как человек, но если не имеет физического тела, слово «робот» обычно будет неточным. Зато понятия «виртуальный персонаж», «цифровой помощник» или «разговорный агент» могут описать его точнее.

Машина, которой управляет человек на расстоянии. Дистанционное управление не отменяет её механическую природу и не обязательно лишает её статуса робота в бытовой речи. Но при оценке самостоятельности важно сообщить, что ключевые решения принимает оператор.

Робот, который ведёт себя неожиданно. Неожиданность не означает наличие намерений. Ошибка распознавания, непредусмотренное сочетание условий или сбой программы способны породить поведение, которое наблюдателю кажется капризом. Прежде чем говорить, что машина «сама решила», полезно выяснить, какие данные она получила и какие правила использовала.

Во всех этих случаях помогает простая дисциплина: сначала описать, что можно увидеть и проверить, а уже потом выбирать яркое название. «Машина с человеческим лицом, которая отвечает на вопросы и управляется оператором» длиннее, чем «искусственный человек», зато сообщает читателю гораздо больше.

Мини-гlossарий

- **Робот** — физическая машина, которая выполняет действия в окружающей среде с помощью механизмов и системы управления.

- **Гуманоидный робот** — робот с телом или отдельными чертами, напоминающими человеческие.

- **Андроид** — в принятом здесь рабочем смысле робот, который особенно близко имитирует человеческий облик; граница с гуманоидным роботом зависит от контекста.

- **Искусственный человек** — широкое понятие для искусственного существа, претендующего на человеческий облик, поведение или роль; не строгий инженерный термин.

- **Автономность** — способность выполнять определённую задачу без непрерывного управления человеком; её степень и область всегда нужно уточнять.

• **Телууправление** — управление машиной человеком на расстоянии, например через пульт, компьютер или канал связи.

Памятка для чтения новостей

Когда встречаете заголовок «Андроид научился...», проверьте пять вещей:

1. Есть ли у устройства физическое тело? Если нет, перед вами может быть программа или цифровой персонаж.

2. Что именно в нём человекоподобно? Две ноги, руки, лицо или почти всё тело — это разные уровни сходства.

3. Какую задачу оно выполняет? Разговаривает, ходит, переносит предметы или только демонстрирует заранее записанное действие?

4. Кто управляет решением? Оператор, сценарий, система с ограниченной самостоятельностью — или их сочетание?

5. На чём основано громкое утверждение? На проверяемой функции или на впечатлении от лица, голоса и жестов?

Читатель, который задаёт эти вопросы, не становится менее восприимчивым к чуду техники. Напротив: он лучше видит, где заканчивается эффектная оболочка и начинается реальная инженерная работа.

Итак, механическая рука, голосовой помощник и человекоподобная машина могут оказаться рядом на одной выставке, но это не три разновидности одного и того же «искусственного человека». Робот описывает устройство и действие, гуманоидность — форму, андроидность — более близкую имитацию человеческого облика, а искусственный человек — широкую и серьёзную идею о месте машины среди людей. Чем яснее мы различаем эти слова, тем точнее понимаем не только сегодняшние технологии, но и долгую историю стремления создать подобие человека.

От механических автоматов до современных андроидов: история идеи и технологий

В полутёмном зале музея посетитель осторожно поворачивает ручку старинного автомата. Под стеклом оживает маленький писец: сгибается над листом, выводит несколько букв, отводит руку. Механизм постукивает, шестерёнки крутятся — и вот человекоподобная фигурка завершила заданную фразу. Через несколько минут посетитель входит в соседний зал. Там современный робот поворачивает голову на голос, удерживает равновесие и протягивает руку. Он выглядит так, будто вот-вот заговорит сам.

Сходство очевидно: обе машины напоминают человека. Но разница важнее. Автомат-писец исполняет движение, заранее заключённое в устройстве. Современный робот может воспринимать сигналы датчиков, выбирать действие из нескольких вариантов и поправлять движение по ходу дела. И всё же он не становится человеком лишь потому, что у него есть лицо, руки и голос.

Так начинается история андроидов: не с внезапного изобретения, а с длинной дороги, на которой мечта о создании искусственного человека шла впереди инженерии, а инженерия раз за разом догоняла лишь отдельные её обещания.

Первый зал: движение, похожее на жизнь

Люди изображали искусственных помощников задолго до появления электричества и компьютеров. В древних мифах оживали статуи, кузнецы создавали искусных слуг, а мастера мечтали заставить металл двигаться. Но миф — это свидетельство желания, не чертёж устройства.

В I веке нашей эры Герон Александрийский описывал механизмы, использовавшие воду, воздух, пар и противовесы. Среди них были устройства для храмовых представлений и театральные автоматы: зрителю показывали фигуры, двери и декорации, которые двигались будто сами собой. Средневековый инженер аль-Джазари в книге 1206 года представил водяные часы и механические устройства, в том числе музыкальный автомат с фигурками и барабанами, чьи действия задавались расположением выступов.

Это была впечатляющая инженерия, но не искусственное мышление. Положение кулачка или штифта определяло, когда механизм повернётся, ударит или прозвучит. Машина могла повторять последовательность движений, но не менять её по собственному решению.

Лестница возможностей

- **Что умела машина:** показывать заданное движение или последовательность действий.
- **Что мешало:** зависимость от заранее устроенного механизма; отсутствие восприятия и гибкой реакции.
- **Что снимало часть ограничений:** более точные передачи, кулачки, клапаны, водяные и часовые механизмы.

Миф или факт? Древние автоматы были ранними роботами с искусственным интеллектом. **Факт:** они были сложными автоматическими устройствами. Автоматичность означает, что действие запускается и повторяется без непрерывного участия человека; автономность предполагает способность воспринимать ситуацию и выбирать, что делать дальше. Это разные ступени.

В эпоху Возрождения мечту о человекоподобной машине подхватили художники и инженеры. Леонардо да Винчи оставил рисунки механического рыцаря, который, по реконструкциям, мог бы двигать руками и головой. Но сохранившиеся чертежи не доказывают, что такой рыцарь действительно был построен. Здесь особенно легко перепутать историю идеи с исто-

рией работающей технологии: замысел уже существует, а доказательств его воплощения ещё нет.

Второй зал: механизм становится иллюзией жизни

В XVIII веке часовые механизмы позволили создавать автоматы, чьи движения поражали зрителей точностью. Французский инженер Жак де Вокансон представил в 1738 году флейтиста, который двигал пальцами и играл мелодии. Позже знаменитой стала его механическая утка: она хлопала крыльями, клевала зерно и, как уверяли зрителей, переваривала пищу. Последний эффект был хитроумной иллюзией, а не искусственным пищеварением.

Примерно в те же десятилетия швейцарские мастера Пьер Жаке-Дро и его сын создавали автоматы-писаря, рисовальщика и музыканта. Писарь мог выводить буквы, а его действия задавались механической программой. Это уже не просто вращающаяся фигурка: зрителю показывали последовательность, похожую на осмысленный человеческий труд. Но за видимостью замысла стояла тщательно подготовленная конструкция.

Такие автоматы заставляли публику задавать философский вопрос: если машина убедительно изображает живое существо, где проходит граница между подражанием и жизнью? Этот вопрос пережил своих механических героев. Сегодня мы задаём его, наблюдая за роботом, который смотрит в глаза или ведёт разговор.

Литература расширяла пространство мечты. История Пигмалиона рассказывала о статуе, получившей жизнь; легенды о големе — о созданном человеком существе-служителе. «Франкенштейн» Мэри Шелли исследовал ответственность создателя перед созданием, а пьеса Карела Чапека R.U.R. (1920) сделала слово «робот» широко известным, связав его с искусственным трудом и общественными переменами. Эти образы влияли на ожидания людей, но не были инженерными планами. Писатель мог одним предложением оживить искусственного человека; инженеру предстояло решить, чем питать его мышцы и как удержать его на ногах.

Лестница возможностей

- **Что умела машина:** воспроизводить сложные движения, музыку, письмо и другие заранее заданные действия.

- **Что мешало:** любое неожиданное изменение ситуации могло остановить представление; автомат не понимал смысла своей работы.

- **Что снимало часть ограничений:** миниатюрные детали, более точные часовые механизмы и возможность кодировать последовательность движений в конструкции.

Миф или факт? Раз машина может писать или играть на флейте, значит, она понимает текст или музыку. **Факт:** умелое исполнение не доказывает понимания. Механизм может безошибочно воспроизводить заданную фразу, не зная, что она означает.

Третий зал: человекоподобный облик отступает, работа выходит на первый план

Когда производство потребовало скорости и повторяемости, инженеры сосредоточились не на лице машины, а на том, какую работу она могла бы выполнять. Ранние фабричные механизмы автоматизировали отдельные операции: перемещали детали, управляли станками, выполняли одинаковые движения. В начале XIX века жаккардовый ткацкий станок использовал перфокарты для задания узора. Это не был универсальный компьютер, но сама идея оказалась важной: действия можно было кодировать и менять, не перестраивая весь механизм вручную.

Позднее появились электрические двигатели, системы управления и промышленные роботы. В 1961 году робот Unimate начали использовать на заводе General Motors для работы с горячими отливками. Он не ходил по цеху и не беседовал с рабочими. Его сила заключалась в другом: он многократно выполнял опасную и однообразную операцию в специально подготовленной зоне.

Здесь заметно важное расхождение двух историй. История мечты продолжала вести к искусственному человеку — самостоятельному, гибкому, похожему на нас. История инженерии вела к машине, которая хорошо справляется с конкретной задачей. Промышленный робот мог быть очень полезен именно потому, что ему не требовались человеческие руки, выражение лица или способность общаться. Ему требовались надёжный захват, точное положение детали и повторяемость.

Лестница возможностей

- **Что умела машина:** выполнять заданную рабочую операцию быстро и много раз.
- **Что мешало:** зависимость от подготовленного пространства и точного положения объектов; слабая способность реагировать на неожиданности.
- **Что снимало часть ограничений:** электрические приводы, программируемое управление и датчики положения.

Практический вывод для читателя: оценивая робота, спрашивайте не только «насколько он похож на человека?», но и «какую задачу он выполняет лучше прежнего способа?». Роботизированная рука в цехе может быть намного самостоятельнее в своей операции, чем внешне более впечатляющий андроид на выставке.

Четвёртый зал: машина начинает замечать мир

Чтобы робот мог действовать не только по жёсткому расписанию, ему нужно получать сведения об окружающем мире. Камеры помогают распознавать изображения, датчики силы — определять давление на предмет, гироскопы и акселерометры — отслеживать наклон и ускорение. Лазерные дальнометры помогают измерять расстояние. Энкодеры сообщают, насколько повернулся привод. Ни один датчик сам по себе не даёт машине полного понимания ситуации. Робот получает отдельные фрагменты информации — и должен соединить их в рабочую картину.

Вычислительная техника позволила обрабатывать эти сигналы и менять движение в ответ на них. Роботу Шейки, разработанному в Стэнфордском исследовательском институте в 1960-х и начале 1970-х годов, предстояло не просто двигаться, а воспринимать обстановку и планировать действия в ограниченной среде. Это был важный шаг: управление стало включать не только исполнение, но и выбор последовательности действий. Однако даже такая система работала в условиях, тщательно подготовленных для экспериментов.

В 1973 году в японском университете Васэда создали WABOT-1 — одну из ранних человекоподобных робототехнических платформ, объединившую движение, манипуляцию, восприятие и общение. В следующих десятилетиях появились более заметные широкой публике разработки, например прототипы Honda P2 в 1996 году и ASIMO в 2000-м. Они демонстрировали, насколько далеко продвинулись управление движением и баланс. Но возможность эффектно пройти по площадке не означала способности уверенно жить в незнакомом доме, где на полу лежит провод, дверной проём узок, а ребёнок внезапно меняет направление.

Здесь полезно представить работу робота как непрерывный цикл: получить сигнал, оценить ситуацию, выбрать действие, выполнить его и проверить, что получилось. Чем хуже датчики, чем медленнее вычисления и чем сложнее обстановка, тем чаще этот цикл даёт сбой.

Лестница возможностей

- **Что умела машина:** двигаться и корректировать действия по данным датчиков.
- **Что мешало:** неполнота и неоднозначность данных; ограниченная вычислительная мощность; сложность реального мира.
- **Что снимало часть ограничений:** компактные компьютеры, камеры, датчики положения и силы, новые методы планирования и распознавания.

Пятый зал: андроид возвращается — уже с датчиками и программами

Сегодня слово «андроид» обычно вызывает образ робота с человекоподобным телом, а «гуманоидный робот» может означать прежде всего сходное с человеческим строение — кор-

пус, две ноги, две руки и голову. В разных контекстах эти слова употребляют не вполне одинаково. Но общий принцип ясен: внешний облик и технические возможности нужно оценивать отдельно.

Современные системы машинного обучения научились распознавать объекты, находить закономерности в больших наборах данных, поддерживать диалог. Робот может соединять такие алгоритмы с камерами, микрофонами и приводами. Однако речевая модель, способная связно ответить на вопрос, не получает автоматического точного контроля над телом. Сказать «возьми хрупкую чашку» и безопасно взять её — разные инженерные задачи. Для второй нужны зрение, расчёт силы, хороший захват, устойчивое движение и способность заметить, если чашка выскальзывает.

Стремление приблизить машину к человеческому телу тоже создаёт задачи, которых можно было бы избежать, выбрав иной дизайн. Две ноги позволяют использовать лестницы и привычные нам проходы, но требуют сложного равновесия. Рука с пальцами способна работать со множеством предметов, но её трудно сделать одновременно сильной, точной и безопасной. Мягкие материалы могут смягчить контакт с человеком, однако должны выдерживать трение, нагрев и многократные сгибы. Лёгкие сплавы и композиты уменьшают массу, но не отменяют требований к прочности.

Неравномерно развивается и питание. Электродвигателям нужны аккумуляторы; гидравлические системы дают большую силу, но добавляют вес, шум и сложность обслуживания. Высокая подвижность быстро расходует энергию и нагревает компоненты. Поэтому эффектный демонстрационный номер часто длится меньше, чем человеку хотелось бы: робот может выглядеть готовым к долгой работе, оставаясь зависимым от зарядки, охлаждения и регулярной настройки.

Остановка у витрины: как проверять обещания

Увидев видео с человекоподобным роботом, попробуйте задать пять вопросов:

- 1. Какова задача?** Робот решил новую задачу или повторил показанное движение?
- 2. Насколько привычна обстановка?** Действовал ли он на специально подготовленной площадке?
- 3. Кто управлял?** Машина действовала самостоятельно, следовала сценарию или получала команды оператора?
- 4. Как она исправляла ошибки?** Что произошло бы, если бы предмет оказался сдвинут, а проход — перекрыт?
- 5. Какова цена результата?** Сколько энергии, настройки и человеческого обслуживания потребовалось для демонстрации?

Эти вопросы не обесценивают инженерный прогресс. Напротив, они помогают увидеть, в чём именно он состоит. Если робот надёжно удерживает равновесие или мягко берёт предмет, за этим стоят годы работы над датчиками, приводами, программами и безопасностью — а не просто удачная маска.

Финальный зал: мастерская

В воображаемой музейной мастерской современный андроид стоит на сервисном столе. Его глаза отражают лампы, голова поворачивается к голосу, пальцы осторожно сгибаются. С расстояния он кажется почти готовым собеседником. Но техник подключает зарядное устройство, проверяет датчик в запястье, обновляет программу управления и заново калибрует руку. На экране появляется предупреждение: батарея близка к разряду. Без специалиста, запасных деталей и корректно настроенных сенсоров это впечатляющее тело быстро потеряет часть своих возможностей.

Эта сцена и есть история анроида в миниатюре. Механические автоматы доказали, что движение можно сконструировать. Фабричные роботы показали, как поручать машинам тяжёлую повторяющуюся работу. Вычислительная техника позволила обрабатывать сигналы и пла-

нирывать действия, а датчики научили роботов замечать отдельные стороны мира. Современные материалы, приводы и алгоритмы приблизили нас к человекоподобным платформам — но не отменили ограничений энергии, устойчивости, надёжности и человеческого обслуживания.

Андроид не родился в один момент и не возник как неизбежное завершение прогресса. Это результат множества линий развития, которые временами пересекались, временами отставали друг от друга и порой приводили вовсе не к человекоподобной машине. Чтобы понять, насколько близко искусственный человек подошёл к настоящему, дальше нужно внимательно рассмотреть его тело: из чего оно сделано, как движется и какую цену платит за сходство с нашим.

История искусственных людей — не прямая дорога от первых шестерёнок к разумному андроиду. Это череда попыток заставить механизм двигаться, повторять человеческие жесты, реагировать на окружающий мир и, наконец, действовать рядом с человеком. В разные эпохи на первый план выходили разные задачи: удивить зрителя, заменить человека в опасной или тяжёлой работе, создать машину, способную понимать команды. И человекоподобный облик не всегда был самым практичным решением: иногда он помогал приблизить машину к людям, а иногда лишь усложнял её устройство.

Сегодня андроид — точка встречи механики, электроники, вычислений и давнего стремления увидеть в созданной нами машине подобие себя. Но сходство определяется не только лицом и жестами: его задаёт всё тело — способность сохранять равновесие, двигаться, выдерживать нагрузку и получать энергию. Поэтому дальше мы рассмотрим, из чего это тело складывается и почему каждая попытка сделать его более человеческим требует особых решений и компромиссов.

Искусственное тело: скелет, мышцы, материалы, питание и цена человекоподобия

В лаборатории тихо щёлкает реле. Андроид поднимает руку к столу, обхватывает чашку и медленно отрывает её от поверхности. На долю секунды всё выглядит почти естественно — пока не замечаешь, как напрягается его корпус. Чашка лёгкая, но робот удерживает локоть с предельной осторожностью: если кисть дёрнется, кофе расплещется; если плечо качнётся, нарушится равновесие.

Затем инженер кладёт на пол небольшой коврик.

Андроид делает шаг. Ступня касается ворса, проседает, и корпус чуть наклоняется. Машина замирает, переносит вес назад, снова пробует поставить ногу. В этот момент команда прекращает испытание. Не потому, что робот сломался. Просто стало видно, сколько разных задач скрыто в одном бытовом движении.

Чашку нужно удержать, не раздавив. Корпус — не раскатать. Ногу — поднять и поставить на поверхность, которая не ведёт себя как твёрдый пол. А всё тело при этом должно оставаться достаточно лёгким, чтобы батарея не разряжалась слишком быстро, и достаточно прочным, чтобы пережить тысячи повторений.

Человекоподобное тело — не оболочка, надетая на разум. Это система, которая заранее определяет, что андроид сможет сделать, как долго он сможет это делать и насколько безопасным окажется рядом с человеком.

Сначала — путь усилия

Когда мы видим руку, мозг легко принимает её за аналог человеческой: плечо, локоть, кисть, пальцы. Но внешняя форма сообщает только о расположении деталей. Чтобы понять возможности машины, нужно проследить путь усилия: от источника энергии до предмета, который она поднимает.

В человеческом теле нагрузку принимают кости, суставы и связки, а мышцы создают усилие. У андроида похожее разделение функций может быть устроено совсем иначе. Вместо костей — металлическая или композитная рама; вместо мышц — электрические моторы, гидравлические цилиндры или другие приводы; вместо живых связок — подшипники, тросы, упругие элементы и крепления.

Это сходство полезно, пока мы не начинаем считать его тождеством. Мышца меняет форму и распределяет усилие мягко; электромотор вращается, а его движение ещё нужно передать суставу. Биологические ткани способны адаптироваться и восстанавливаться. Машинная деталь может служить долго, но обычно требует диагностики, регулировки или замены.

Каркас андроида — не просто внутренний скелет. Он задаёт, куда пойдёт нагрузка. Когда робот поднимает чашку, усилие проходит через пальцы, кисть, запястье, предплечье, локоть, плечо и корпус. Если соединение слабое, конструкция деформируется. Если детали слишком массивные, каждый следующий привод должен двигать и саму прибавку веса.

У ног этот эффект особенно заметен. Тяжёлая ступня — не только лишняя масса. При каждом шаге её требуется разогнать, поднять, переместить и затормозить. А тяжёлый корпус предъявляет повышенные требования к голеностопу и колену. Инженеры поэтому ищут не просто «прочный материал», а выгодное распределение массы: где допустима жёсткость, где важна лёгкость, а где полезна контролируемая упругость.

В проектировании приходится учитывать и то, что человек считает мелочью: момент инерции. Масса на конце длинного рычага — например, в кисти или ступне — сильнее влияет на усилия при движении, чем та же масса ближе к корпусу. Поэтому иногда легче сделать

массивнее торс, но облегчить конечности, чем добиться минимального веса каждой детали без разбора.

Суставы и приводы: сила не даётся бесплатно

Сустав определяет, какие движения возможны, а привод — какое усилие машина сможет приложить и с какой точностью. Важно не путать мощный мотор с мощной рукой. Между мотором и конечностью могут находиться редукторы, рычаги, ремни или тросы. Они меняют скорость и усилие, но добавляют собственные потери, массу и требования к обслуживанию.

Редуктор может помочь небольшому мотору поворачивать сустав с большим усилием. Но выигрыш сопровождается компромиссами: трение, шум, нагрев, износ и иногда люфт — небольшое нежелательное движение между деталями. В точной манипуляции люфт способен превратить аккуратный захват в неточный. А при столкновении с человеком жёсткая передача усилия может оказаться опасной.

Для антроидов используют разные типы приводов, и ни один не выигрывает по всем параметрам.

- **Электрические приводы** удобны для точного управления и могут питаться от аккумулятора. Но моторы и силовая электроника нагреваются, а высокая сила на суставе часто означает более крупные или тяжёлые компоненты.

- **Гидравлические системы** способны создавать большое усилие. Взамен нужны насос, магистрали и рабочая жидкость; появляются вопросы шума, утечек, обслуживания и безопасной работы рядом с людьми.

- **Пневматические приводы** используют сжатый воздух и могут давать податливое движение. Однако воздуху нужен источник или запас, а точное управление сжимаемой средой может быть непростой задачей.

- **Прямой привод** сокращает число промежуточных деталей, но для некоторых суставов потребует крупного мотора. И здесь компактность, скорость, сила и управляемость должны быть согласованы.

Инженеры могут добавлять в привод упругие элементы, чтобы смягчить контакт и лучше измерять приложенное усилие. Это похоже на пружину между мотором и суставом: она помогает погасить резкий удар и даёт системе дополнительную информацию о нагрузке. Но пружина деформируется, а значит, контроллеру нужно учитывать, что положение мотора и положение конечности не всегда совпадают.

Мощный привод — это не только преимущество в демонстрации. Он может потребовать более прочной рамы, усиленных креплений и более ёмкой силовой электроники. Всё это увеличивает массу. Затем возросшую массу нужно перемещать — и в первую очередь тратится энергия на движение самого антроида.

Материал должен выдержать не только удар

Внутренняя рама часто сочетает разные материалы. Металлы дают прочность и привычны в производстве; композиты помогают снизить массу, но могут быть дороже или сложнее в ремонте; полимеры удобны для кожухов и деталей, где важны форма, изоляция или защита от царапин. «Лучшего материала» вне конкретной задачи не существует. Оценивают не только прочность, но и массу, стоимость изготовления, ремонтпригодность, поведение при усталостных нагрузках и доступность запасных частей.

Снаружи антроид может быть покрыт мягким материалом. Это делает контакт менее пугающим и помогает избежать некоторых поверхностных повреждений. Но мягкое покрытие не превращает жёсткий механизм внутри в безопасного партнёра. Под мягкой оболочкой могут находиться твёрдый каркас и подвижные рычаги. Для безопасности важны также скорость движения, ограничение усилия, датчики, торможение, геометрия конечности и возможность остановить систему при отказе.

Мягкие материалы создают свои трудности. Они деформируются, растягиваются, собирают пыль и могут мешать точной оценке того, где именно находится рука. Их легче повредить, чем металлический корпус, а ремонт иногда требует снять оболочку, проверить датчики и аккуратно вернуть всё на место. Мягкость улучшает контакт, но усложняет измерение и обслуживание.

Это напоминает разницу между матрасом и столом. На столе предмет лежит там, где его оставили. На матрасе поверхность немного меняет форму под нагрузкой. Андроид, наступая на коврик, встречает не просто иной цвет пола, а иную механику опоры. Для уверенного шага нужно понять, насколько поверхность поддалась, не скользит ли она и куда сместился вес тела.

«Бюджет одного движения»

Чтобы оценить анроида, полезно разобрать не его эффектный жест, а цену этого жеста для всей системы. Возьмём подъём чашки и последующий шаг.

Для подъёма предмета важна не только его масса. Рука тоже весит, а чем дальше предмет находится от плеча, тем больше усилие в суставе. В простом приближении момент силы растёт вместе с усилием и длиной рычага:

$$\text{Момент силы } \tau \approx F \cdot r$$

Здесь F — сила, а r — расстояние от сустава до линии действия этой силы. Для вращающегося сустава полезно также помнить:

$$\text{Мощность } P = \tau \cdot \omega$$

где ω — скорость вращения. Быстрое движение требует большей мощности, даже если предмет тот же.

Этап движения

Что нагружается

Что может вырасти

Что потребуется обслуживать

Захват чашки

Пальцы, сенсоры, поверхность покрытия

Точность управления, требования к чувствительности

Оболочку кисти, датчики, крепления пальцев

Подъём руки

Плечевой и локтевой приводы, рама

Усилие, энергопотребление, нагрев моторов

Редукторы, подшипники, кабели

Удержание предмета

Суставы, электроника управления

Тепло и расход энергии в зависимости от привода

Систему охлаждения и элементы передачи усилия

Шаг на коврик

Таз, колено, голеностоп, стопа

Масса конечности, требования к равновесию

Подошву, суставы, датчики контакта

Повторение задачи

Все перечисленные узлы

Износ, накопленный нагрев, расход заряда
Компоненты, нуждающиеся в регулировке или замене

Работа, необходимая только для подъёма чашки, может быть небольшой. В идеализированном случае она примерно равна массе, умноженной на ускорение свободного падения и высоту подъёма. Но реальный андроид расходует энергию не только на чашку: он двигает руку, компенсирует колебания, управляет суставами и теряет часть энергии в приводах и электронике.

Приближённо:

Энергия подъёма $\approx (m \cdot g \cdot h) / \eta$

Здесь m — поднимаемая масса, g — ускорение свободного падения, h — высота, а η — общий коэффициент полезного действия системы. В жизни одного этого расчёта недостаточно: он не учитывает движение самой конечности, разгон и торможение, работу датчиков и коррекцию равновесия.

Удержание предмета тоже не всегда «бесплатно». Некоторые передачи позволяют удерживать нагрузку с небольшим расходом энергии; другие требуют, чтобы мотор постоянно создавал момент. Результат зависит от конструкции сустава, тормозов, передачи и режима управления. Поэтому фраза «андроид может держать груз» неполна без уточнения: сколько времени, при каком положении руки и с каким расходом энергии?

А теперь шаг. Его цена включает перемещение тяжёлой ноги, стабилизацию корпуса, управление контактом с полом и компенсацию ошибок. Мягкий коврик меняет контакт ступни с поверхностью; если робот не может уверенно оценить проседание или проскальзывание, он вынужден двигаться осторожнее. Чем больше запас прочности заложен в привод, тем легче выполнить отдельный силовой манёвр — но тем тяжелее может стать вся конечность. Эта масса затем повышает стоимость каждого следующего шага.

Так выглядит **бюджет одного движения**: масса детали влияет на требуемое усилие; усилие — на выбор привода и передач; привод — на расход энергии и нагрев; нагрев и нагрузка — на ресурс; ресурс — на обслуживание и стоимость владения. Изменить один пункт, не затронув остальные, удаётся редко.

Батарея — не обещание автономности

Ёмкость аккумулятора — важная характеристика, но сама по себе она не отвечает на вопрос, сколько проработает андроид. Нужны ещё средняя нагрузка, пики мощности и режим использования. Машина, которая большую часть времени стоит и ждёт команды, расходует энергию иначе, чем та, что непрерывно ходит, поднимает предметы и удерживает руки на весу.

Практичный вопрос звучит не «какая батарея установлена?», а «какая задача выполняется, с какой частотой и сколько времени система действительно работает до необходимости зарядки?». Сравнить режимы следует честно: движение по ровному полу и работа с грузом — разные сценарии.

Батарея — не единственный источник ограничений. Электроника управления, моторы и силовые компоненты выделяют тепло. Если его накапливается слишком много, системе могут потребоваться вентиляторы, радиаторы или паузы. Охлаждение добавляет объём, массу и точки возможного отказа. Кроме того, тепло влияет на условия работы компонентов и на комфорт людей рядом.

Тихий режим тоже не обязательно означает экономный: машина может медленно и долго удерживать сустав под нагрузкой. А зрелищное быстрое движение не обязательно означает высокую среднюю мощность на протяжении всей смены. Чтобы понять реальную автономность, нужно знать не только запас энергии, но и характер нагрузки, потери и условия работы.

Две демонстрации — два разных тела

Представим три проекта.

Первый предназначен для выставочного зала. Он должен уверенно выполнить короткую последовательность движений и выглядеть убедительно. Здесь допустимы заранее подготовленная траектория, специально подобранная площадка и пауза после демонстрации.

Второй работает на складе. Ему могут быть важнее повторяемый захват стандартной коробки, ремонтпригодность и производительность на ровном полу, чем человеческая плавность походки. Если колёсная платформа справляется надёжнее, возможно, человекоподобные ноги вообще не нужны.

Третий предназначен для дома. Ему придётся встречать людей, животных, ковры, пороги, рассыпанные вещи и меняющуюся мебель. Здесь на первый план выйдут не максимальная сила и эффектный шаг, а предсказуемость, безопасность контакта, защита от бытовой грязи, понятная диагностика и доступность сервиса.

Поэтому реалистичное тело — это не обязательно самое похожее на человеческое тело. Похожесть может быть важна для общения и работы в пространствах, созданных для людей. Но за неё платят сложностью: дополнительные суставы и приводы требуют деталей, датчиков, калибровки, защиты и обслуживания.

Как читать рекламную демонстрацию

Видео, на котором андроид легко поднимает груз или проходит по комнате, может показывать настоящее достижение. Но короткий ролик обычно отвечает лишь на вопрос: «Удалось ли выполнить этот эпизод?» Для практической оценки нужны другие вопросы.

- Сколько весил предмет и как долго андроид удерживал его?
- Повторялось ли движение много раз или показана одна удачная попытка?
- Была ли площадка ровной, чистой и заранее знакомой роботу?
- Работал ли андроид на аккумуляторе или использовалось внешнее питание?
- Требовались ли оператор, страховка, дополнительная опора или пауза для охлаждения?
- Как система поведёт себя на ковре, пороге или при случайном столкновении?
- Как часто нужно обслуживать приводы, кисти и оболочку?
- Что именно означает заявленное «время работы»: движение без остановки, смешанный режим или ожидание с редкими действиями?

Наличие страховочного оборудования само по себе не обесценивает демонстрацию: при испытаниях оно может быть обычной мерой безопасности. Важнее понимать условия теста и не переносить результат с подготовленной сцены на любую повседневную ситуацию.

Практика: составьте спецификацию без рекламных слов

Выберите одну задачу — например, подать чашку со стола, перенести коробку или пройти через комнату. Затем ответьте на шесть вопросов:

1. Какой именно груз андроид должен перемещать и на какое расстояние?
2. По какой поверхности он будет двигаться?
3. Сколько раз в час и сколько часов подряд нужно повторять задачу?
4. Какой контакт с человеком допустим, а как система остановится при ошибке?
5. Где будут заряжать устройство и сколько времени отводится на перерыв?
6. Кто заменит изношенную деталь и как быстро это можно сделать?

После этого попробуйте добавить к каждому ответу измеримый критерий. Не «долго работает», а «выполняет заданный цикл в течение такого-то рабочего периода». Не «безопасно взаимодействует», а «ограничивает усилие и останавливается при заданном событии». Конкретные показатели зависят от задачи, но сама привычка переводить обещания в проверяемые условия сразу делает сравнение полезнее.

И отдельно посчитайте стоимость владения. В неё входят не только цена самого устройства, но и разработка, сборка, датчики, программное обеспечение, батарея, средства безопасности, расходные детали, ремонт, обучение персонала и время простоя. В малой серии каждый экземпляр может требовать значительной ручной настройки; при масштабировании некоторые

затраты способны снизиться, но обслуживание и замена деталей никуда не исчезают. Поэтому сравнивать нужно не абстрактную «цену андроида», а цену выполненной задачи за весь срок эксплуатации.

Чашка в лаборатории казалась лёгкой. Но именно она показала, что тело машины — это не просто набор моторов под искусственной кожей. Каждая удачная попытка зависит от каркаса, суставов, материалов, привода, батареи, охлаждения и обслуживания. Усилить один узел — значит, возможно, утяжелить другой. Сделать оболочку мягче — значит усложнить измерение и ремонт. Добавить энергии — значит решить, как отвести тепло и сколько продлится работа под реальной нагрузкой.

Цена человекоподобия измеряется не только деньгами и не только количеством деталей. Она измеряется тем, сколько ограничений инженерам пришлось согласовать, чтобы машина могла безопасно выполнить простое движение. А когда тело уже собрано, возникает следующий вопрос: как оно узнаёт, что чашка скользит, коврик проседает, а шаг нужно скорректировать? Для ответа надо перейти от механики к восприятию и решениям.

Искусственный разум: как андроид воспринимает мир, принимает решения и учится

В переговорной пахнет кофе и мокрыми пальто. Андроид стоит у стола, удерживая поднос. Елена протягивает ему пустую чашку: пора убрать её. В тот же миг коллега выходит из-за перегородки и пересекает путь робота. Он замедляется, замирает, чуть меняет положение корпуса и ждёт, пока человек пройдёт. Затем принимает чашку.

Для наблюдателя всё выглядит просто: андроид заметил человека, понял, что тот торопится, и предусмотрительно уступил дорогу. Но в этой короткой сцене нет одного загадочного акта понимания. Есть последовательность измерений, оценок, ограничений и команд. Некоторые выполняются почти одновременно, некоторые — строго по очереди. И на каждом этапе возможна ошибка.

Разберём сцену медленно, словно можно нажать на паузу и заглянуть внутрь решения.

Стоп-кадр первый: сигнал

Камера регистрирует свет, микрофон — звуковые колебания, датчики в суставах — положение и нагрузку, датчики расстояния — близкие препятствия. Если андроид уже двигался, система управления знает, какие команды были отправлены моторам и как тело на них отреагировало.

Это ещё не «комната» и не «человек». Это потоки данных, приходящие с разной частотой и точностью. Камера может не увидеть руку за подносом. Блестящая поверхность способна сбить измеритель расстояния. Микрофон может принять шум вентиляции за голос. А если один датчик передал сведения с задержкой, робот рискует сопоставить положение человека сейчас с положением объекта секунду назад.

Поэтому полезно мыслить не так: «андроид видит комнату», а так: «система получает измерения, из которых пытается построить рабочую картину комнаты». Эта картина никогда не бывает полной. Она нужна не для созерцания мира, а для того, чтобы выбрать безопасное и подходящее действие.

Стоп-кадр второй: интерпретация

Программные модели выделяют в изображении вероятные объекты: человека, чашку, край стола. Алгоритмы отслеживания пытаются понять, что изменилось между кадрами и куда движутся обнаруженные объекты. Другие компоненты оценивают положение самого андроида относительно комнаты. Затем данные разных сенсоров могут объединяться: зрительная оценка расстояния сопоставляется с показаниями датчика глубины, движение руки — с изменением нагрузки на захват.

И здесь система не столько «узнаёт намерение Елены», сколько оценивает несколько признаков: рука направлена к чашке, ладонь раскрыта, человек находится рядом, предмет можно передать. Из этого складывается рабочая гипотеза: вероятно, чашку хотят отдать роботу. Слово «вероятно» здесь принципиально. Одно и то же движение может означать разные вещи: человек протягивает предмет, просит его придержать или просто показывает на него.

С коллегой, пересекающим траекторию, происходит похожее. Система оценивает его положение и движение. Она может прогнозировать несколько секунд вперёд, но не знает наверняка, остановится ли человек, повернёт ли назад или ускорится. Это не чтение намерений, а прогноз на основе доступных признаков и ранее заданных моделей.

Уверенность системы — не волшебное число, показывающее, насколько она «поняла ситуацию». Часто это оценка того, насколько хорошо конкретная модель распознала конкретный объект или действие. Даже высокий показатель не гарантирует правильности, особенно если сцена отличается от тех, на которых систему проверяли. А низкая уверенность не всегда

означает, что система не справится: она может выбрать осторожное действие именно потому, что не уверена.

Стоп-кадр третий: цель и ограничения

Андроиду недостаточно обнаружить чашку и человека. Ему нужно соотнести наблюдения с задачей. Например: принять чашку, не уронить её, не задеть людей и не перекрыть проход. Цель задаётся разработчиками, настройками организации или оператором. Сама машина не выбирает, что считать важным в человеческом смысле.

Здесь проявляется разница между хорошим выполнением задачи и хорошим решением вообще. Если задать роботу только цель «как можно быстрее доставить чашку», он может начать торопиться в ситуации, где спешка опасна. Поэтому задачу сопровождают ограничения: не входить в запретную зону, не прикладывать силу выше установленного предела, останавливаться при слишком близком препятствии, запросить помощь при неясной ситуации.

В реальной системе часть таких ограничений может быть встроена в планирование, часть — в отдельные защитные механизмы. Они не превращают андроида в мудрого судью. Это скорее ограждения на мосту: они не объясняют, куда следует идти, но уменьшают вероятность некоторых опасных действий.

Конец ознакомительного фрагмента.

Текст предоставлен ООО «Литрес».

Прочитайте эту книгу целиком, [купив полную легальную версию](#) на Литрес.

Безопасно оплатить книгу можно банковской картой Visa, MasterCard, Maestro, со счета мобильного телефона, с платежного терминала, в салоне МТС или Связной, через PayPal, WebMoney, Яндекс.Деньги, QIWI Кошелек, бонусными картами или другим удобным Вам способом.