EXTRA READING
WRITING PRACTICE
ANSWER

#### Biomimicry and Robotics: How Nature Inspires Engineering 자연 모방과 로봇공학: 자연이 공학에 영감을 주는 방법

Biomimicry is an exemplary tool for robotics development, where engineers seek inspiration from the natural world to create technology that can solve a variety of problems.

자연 모방은 공학자들이 다양한 - 는 로봇공학 발전의 모범적인 도		t 수 있는 기 <sub>학</sub>	술을 만들기 위하	시 자연계로부터 '	영감을 구하
is an					
the to		_ that can	a	of	
From robots that replicate the animals, biomimicry results in te	_				umans and
새의 비행을 복제하는 로봇에서 / 직관적이고 효율적이며 안전한 기			방하는 로봇에 O	르기까지 자연 .	모방은 보다
From that t t t					
For example, roboticists turn to drones that can fly with great drones.	_		•		
예를 들어 로봇공학자들은 기존 <u>:</u> 과적인 쿼드콥터 드론을 개발하기				성으로 비행할 수	있는 더 효
For,	that can				
By studying how insects and be that mimics nature.	oirds move, e	engineers can	create a soph	isticated navigat	tion system
엔지니어들은 곤충과 새가 어떻게 만들 수 있다.	움직이는지	연구함으로써	자연을 모방한	정교한 네비게이	션 시스템을
By how and nature.	d		can	a	

또한, 이 자연에서 영감을 받은 기술은 충돌 위험을 줄여 더 안전하고 스마트한 내비게이션을 제공한다.
Furthermore, this natural-inspired helps the risk of, resulting in and navigation.
Robot developers are inspired by a range of natural phenomena, from the locomotion of animals to the smallest details like skin texture.
로봇 개발자들은 동물의 움직임부터 피부 질감과 같은 아주 작은 디테일까지 다양한 자연 현상에 영감을 받는다.
are by a of, from the of
Textured robots are designed to better interact with humans, as their rubbery surfaces make them feel safer and friendlier than machines with hard surfaces.
질감이 있는 로봇은 고무 표면이 단단한 표면을 가진 기계보다 인간이 더 안전하고 친근하게 느끼도록 설계되었다.
are to with, as feel and than with
In addition, artificial skin helps robots recognize and respond to touch, making them more helpful and interactive.
또한, 인공 피부는 로봇이 터치를 인식하고 반응할 수 있도록 도와줘 더욱 도움이 되고 상호작용이 가능하다.
In, helps recognize and respond to, making and
Biomimicry in robotics is not only concerned with mimicry—it also promotes safety and sustainability.
로봇공학에서 자연 모방은 모방뿐만 아니라 안전과 지속 가능성을 촉진한다.
in is not only with—it also and

Furthermore, this natural-inspired technology helps reduce the risk of collisions, resulting in safer

and smarter navigation.

	요소들을 그들 <sup>9</sup> (고 신뢰할 수 9				대료의 효율?	적인 소비	를 보
	into while						
	a powerful too desire from tea		g robot de	esigns that	are faithful	to nature	e yet
자연 모방은 강력한 도구이	자연에 충실하다 다.	면서도 우리가	기술에 원전	하는 특성을	가진 로봇	디자인을	달성

All in all, \_\_\_\_\_ is a \_\_\_\_\_ for \_\_\_\_ that are \_\_\_\_ to

By incorporating natural elements into their designs, roboticists can ensure efficient consumption of

energy and materials while creating machines that are more capable and reliable.

\_\_\_\_\_ yet \_\_\_\_ the \_\_\_\_ we \_\_\_\_ from \_\_\_\_\_.

# What is Biomimicry? 바이오미크리란 무엇인가?

Biomimicry brings a unique perspective to robotics and automation.

자연 모방은 로봇 공학과 자동화에 독특한 관점을 제공한다.
a to
It is based on a deep appreciation of the natural world, and an understanding that nature has been perfecting its designs for millions of years.
그것은 자연 세계에 대한 깊은 감사와 자연이 수백만 년 동안 디자인을 완벽하게 해왔다는 이해를 바탕 으로 한다.
It is based on a of the natural, and an that has been its of
By studying nature, roboticists are able to create more efficient and effective machines that can mimic natural movements and systems.
로봇공학자들은 자연을 연구함으로써 자연의 움직임과 시스템을 모방할 수 있는 보다 효율적이고 효과 적인 기계를 만들 수 있다.
By are able to more and that can natural and
One example of this is the creation of robots that can swim through water and mimic the behavior of fishes.
이것의 한 예는 물 속을 헤엄치고 물고기의 행동을 모방할 수 있는 로봇을 만드는 것이다.
One of this is the of that can through and the of
Other robots can be designed to take cues from animals like birds, bees, and squirrels, who are great navigators and have well-adapted senses.
다른 로봇들은 훌륭한 항해사이고 잘 적응하는 감각을 가진 새, 벌, 다람쥐와 같은 동물들로부터 신호를 받도록 설계될 수 있다.

spaces, quickly and quietly.
또한 곤충을 따라 설계된 로봇은 좁고 구불구불한 공간을 빠르고 조용하게 이동할 수 있습니다.
In, that have been after can through and
Biomimicry offers exciting opportunities for robotics.
자연 모방은 로봇 공학에 흥미로운 기회를 제공합니다.
for
By exploring how animals, plants, and other organisms are able move and exist in their environment, designers can create robots that are capable of performing advanced tasks.
설계자는 동물, 식물 및 기타 유기체가 환경에서 어떻게 움직이고 존재할 수 있는지 탐구함으로써 고급 작업을 수행할 수 있는 로봇을 만들 수 있다.
By how,, and are able to and in their, can that are of
For instance, robots can be designed to climb vertical surfaces, such as cables and ropes.
예를 들어, 로봇은 케이블 및 로프와 같은 수직 표면을 오르도록 설계될 수 있다.
For, can be to, such as and
This mimicry allows robots to access areas that would be otherwise isolated or difficult to reach.
이 모방을 통해 로봇은 고립되거나 도달하기 어려운 지역에 접근할 수 있다.
This to to that would be or to
In addition, biomimicry robots can be outfitted with specialized sensors that enable them to sense their environment and react to their surroundings in an autonomous manner.
또한 생체모방 로봇은 주변 환경을 감지하고 주변 환경에 자율적으로 반응할 수 있는 특수 센서를 장칙할 수 있다.
In, can be with that them to their and to their in an .

In addition, robots that have been designed after insects can move through tight and winding

constant human overview.
이는 인간의 끊임없는 개요를 필요로 하지 않고 로봇이 빠르고 정확하게 움직이도록 프로그래밍할 수 있음을 의미한다.
This that can be to and without
In addition, biomimicry robots are often low cost, have low energy requirements, and can often be tailored to specific environments and tasks.
또한, 자연 모방 로봇은 종종 비용이 저렴하고 에너지 요구 사항이 적으며 특정 환경 및 작업에 맞게 조정될 수 있다.
In, are often, have, and can often be to, and
As such, they provide a useful tool in many automated and robotic tasks.
따라서 많은 자동화 및 로봇 작업에서 유용한 도구를 제공합니다.
As, provide a in many and

This means that robots can be programmed to move quickly and accurately without needing

# Examples of Biomimicry in Robotics 로봇공학의 자연 모방 사례

로봇공학의 자연 모방은 인상적이고 획기적인 결과로 계속 발전해 왔다.
in has to with and
An example of this is the Stanford Swimming Robot, which has been designed to accurately mimic the swimming motion of jellyfish with its flapping fins.
이것의 한 예는 펄럭이는 지느러미로 해파리의 수영 동작을 정확하게 모방하도록 설계된 스탠포드 수영 로봇이다.
An of this is the Stanford , which to the of of with its
It is capable of locomoting at up to 1 body-length per second, meaning it can cover great distances with a higher efficiency than either robotics or other underwater vehicles.
초당 최대 1개의 차체 길이로 이동할 수 있어 로봇이나 다른 수중 차량보다 더 높은 효율로 먼 거리를 이동할 수 있다.
It is of at 1 per, it can with a than or
Another example of biomimicry in robotics is Festo's BionicOpter mimic dragonfly flight.
로봇공학에서 자연 모방의 또 다른 예는 페스토의 바이오닉 옵터 모방 잠자리 비행이다.
of in is Festo's BionicOpter flight.
This innovation combines biomimetric principles, such as the wings of a dragonfly, with cutting edge materials such as shape memory alloy and carbon fiber.
이 혁신은 잠자리의 날개와 같은 생체 측정 원리와 형상 기억 합금, 탄소 섬유와 같은 최첨단 재료를 결합한 것이다.
This of a, with and

Biomimicry in robotics has continued to progress with impressive and groundbreaking results.

efficiently than current tech.
최종 결과는 현재의 기술보다 더 빠르고, 더 조용하고, 더 효율적으로 작업을 수행할 수 있는 잠재력을 가진 로봇이다.
The is a that has the to,, and more than
Additionally, BionicOpter's autonomy enables it to adjust and respond to tasks, terrain, and other dynamics in order to optimize performance.
또한 바이오닉옵터의 자율성을 통해 작업, 지형 및 기타 역학을 조정하고 대응하여 성능을 최적화할 수 있다.
, BionicOpter's it to and to,, and in order to
The advancements in biomimicry in robotics are evidence of the potential that this type of technology holds.
로봇공학에서 자연 모방의 발전은 이러한 유형의 기술이 가지고 있는 잠재력을 보여주는 증거이다.
The in in are of the that this of
Not only are these models impressive, they are also incredibly useful as tools that can be used to achieve higher efficiency and sustainability than other available tech.
이러한 모델은 인상적일 뿐만 아니라 사용 가능한 다른 기술보다 높은 효율성과 지속 가능성을 달성하는 데 사용할 수 있는 도구로서 매우 유용합니다.
, they these, they, they
as that can be to and than
As the field of robotics continues to innovate, no doubt these examples of biomimicry in robotics too will see further development and growth.
로봇공학 분야가 계속 혁신을 거듭함에 따라, 로봇공학에서의 이러한 자연 모방의 예들 역시 더 많은 발전과 성장을 보게 될 것임은 의심할 여지가 없다.
As the of continues to, these of in too will and

The end result is a robot that has the potential to perform tasks faster, quieter, and more

# Challenges and Opportunities 도전과 기회

for the development of next-generation robots and other machines.
자연 모방에 있어서는 차세대 로봇을 비롯한 기계의 개발에 있어 광범위한 기회를 제시할 수 있음은 의심할 여지가 없다.
there is no that it can a
of for the of and
These robots can take their cues from the design and movement of creatures and organisms in nature, helping to unlock new levels of sophistication, speed and efficiency that goes beyond our current technological capabilities.
이 로봇들은 자연에서 생물과 유기체의 설계와 움직임으로부터 신호를 받아 현재의 기술적 능력을 넘어서는 새로운 수준의 정교함, 속도 및 효율성을 잠금 해제하는 데 도움을 줄 수 있다.
These can their from the and of and that goes beyond our current
However, there are also a number of challenges and ethical questions associated with the application of biomimicry, particularly when it comes to robots and robotics.
그러나, 특히 로봇과 로봇에 있어서, 자연 모방의 적용과 관련된 많은 도전과 윤리적인 문제들도 존재한 다.
However, there are also a of and with the of and
For starters, organisms in nature possess an inherent level of complexity that can be difficult to replicate in a robot.
우선, 자연의 유기체는 로봇에서 복제하기 어려울 수 있는 고유한 수준의 복잡성을 가지고 있다.
For, in an of that can be to in a
For example, the complexity of a human arm and the muscles, ligaments and tendons it possesses can be highly challenging to recreate in a robot.
예를 들어, 인간 팔과 그것이 가지고 있는 근육, 인대 및 힘줄의 복잡성은 로봇에서 재현하기 매우 어려울 수 있다.
For, the of a and the, and it to in a

When it comes to biomimicry, there is no doubt that it can present a wide range of opportunities

that are akin to the complexity found in nature. 이는 로봇 개발자들이 자연에서 발견되는 복잡성과 유사한 특정 디자인 특징을 적절하게 복제하지 못할 수 있음을 의미한다. This \_\_\_\_\_ that \_\_\_\_ may not be \_\_\_\_ to \_\_\_\_ \_\_\_ \_\_\_\_\_ that are \_\_\_\_\_ to the \_\_\_\_\_ found in \_\_\_\_\_. Furthermore, there are also some ethical considerations that come with applying biomimicry to the development of robots. 나아가 로봇 개발에 자연 모방을 적용할 때 동반되는 윤리적 고려 사항도 있다. \_\_\_\_\_, there are also some \_\_\_\_\_ that \_\_\_\_\_ to the \_\_\_\_\_ of \_\_\_\_. For example, some people may be uncomfortable with the notion of robots replicating the design and movements of living creatures, as it has the potential to be seen as a form of de-humane behavior. 예를 들어, 어떤 사람들은 로봇이 생물의 디자인과 움직임을 복제한다는 개념을 불편해 할 수 있는데, 이는 로봇이 탈인간적인 행동의 한 형태로 보일 가능성이 있기 때문이다. For \_\_\_\_\_, some \_\_\_\_\_ may be \_\_\_\_\_ with the \_\_\_\_ of \_\_\_\_ the \_\_\_\_\_ and \_\_\_\_ of \_\_\_\_ as it has the \_\_\_\_ to be \_\_\_\_ as a \_\_\_\_\_ of de-humane \_\_\_\_\_. Additionally, the incorporation of biomimicry into robotics also raises questions around whether or not robots could displace humans in certain industries. 또한, 로봇공학에 생체모방을 접목하는 것은 로봇이 특정 산업에서 인간을 대체할 수 있는지에 대한 의 문을 제기한다. Additionally, the \_\_\_\_\_ of \_\_\_\_ into \_\_\_\_ also \_\_\_\_ around \_\_\_\_ \_\_\_\_\_ in \_\_\_\_\_ in \_\_\_\_\_. This could become a contentious issue if robots continue to gain more advanced capabilities, particularly in areas where manual labor is still largely reliant on humans. 특히 육체노동이 여전히 인간에 크게 의존하는 지역에서 로봇이 더 발전된 능력을 계속 확보한다면 이 는 논쟁의 여지가 있다. This could \_\_\_\_\_ a \_\_\_\_ to \_\_\_\_ to \_\_\_\_ more \_\_\_\_ \_\_\_\_\_, \_\_\_\_ in \_\_\_\_\_ \_\_\_\_ \_\_\_\_ is still \_\_\_\_\_ \_\_\_

This means that robotics developers may not be able to adequately replicate certain design features

전반적으로, 자연 모 도전과 윤리적 고려		라운 잠재력을 제공할 수 있지만, 고려	<b>취하야 할 다양한</b>
		in the	
it also	a	and	
	•	s developers can focus on creating	robots that are
로봇 개발자들은 잠 만드는 데 집중할 수		안전하고 효율적이며 윤리적으로 책임	l감 있는 로봇을
Ву	the	can	
-		, and	

Overall, while biomimicry can offer incredible potential in the world of robotics, it also comes with

a range of challenges and ethical considerations that need to be taken into consideration.

#### Conclusion 결론

Biomimicry is increasingly becoming a valuable tool in the field of robotics. Its applications remain extensive and promise to provide robotic engineers with a wealth of previously unimaginable possibilities.
자연 모방은 점점 더 로봇 공학 분야에서 귀중한 도구가 되고 있다. 그것의 적용은 광범위하게 남아 있으며 로봇 공학자들에게 이전에는 상상할 수 없었던 풍부한 가능성을 제공할 것을 약속한다.
is a the of a of
By incorporating biomimicry into their designs, machines can now be optimized to perform specific tasks with maximum efficiency, replicate or exceed natural motion capabilities, and take advantage of the self-organising and self-regulating components found in living things.
이제 기계는 자연 모방을 설계에 통합함으로써 특정 작업을 최대 효율로 수행하고, 자연스러운 운동 능력을 복제하거나 초과하며, 생물체에서 발견되는 자기 조직화 및 자기 조절 요소를 활용할 수 있도록 최적화될 수 있다.
into, now
or or of the and in
Biomimicry can also be used to model sustainability and create energy-efficient robots, reducing the environmental impact of their operation.
자연 모방은 또한 지속 가능성을 모델링하고 에너지 효율이 높은 로봇을 만드는 데 사용될 수 있으며, 로봇의 작동으로 인한 환경 영향을 줄일 수 있다.
can also and , the of
This enables roboticists to produce autonomous machines that are not only technically capable but also socially acceptable, allowing them to interact with humans in various ways.

이를 통해 로봇공학자들은 기술적으로 가능할 뿐만 아니라 사회적으로도 수용 가능한 자율 기계를 생산

\_\_\_\_\_ to \_\_\_\_

\_\_\_\_\_ to \_\_\_\_ that \_\_\_\_ that \_\_\_\_

할 수 있어 다양한 방식으로 인간과 상호 작용할 수 있다.

\_\_\_\_\_ humans in \_\_\_\_\_\_.

자연 모방이 수 있다.	더욱 발	전함에 따	·라 로봇공학은	자연을	모방하는	것을	넘어	ユ	기능을	통해	복제를	시작할
th			of			its	 5		·			

With the further development of biomimicry, robotics can go beyond mimicking nature and start to

replicate it through its functioning.

EXTRA READING
WRITING PRACTICE

## Biomimicry and Robotics: How Nature Inspires Engineering 자연 모방과 로봇공학: 자연이 공학에 영감을 주는 방법

자연 모방은 공학자들이 다 는 로봇공학 발전의 모범적(		수 있는 기술	들을 만들기 위해	자연계로부터 영	감을 구하
is an to					from
새의 비행을 복제하는 로봇( 직관적이고 효율적이며 안전			방하는 로봇에 0	르기까지 자연 모	l방은 보다
From that, _ and, _	_				
에르 드이 그리고힘지드요 -	N조 ㅠ그펙기시 ㄷ	2UCI CI 2	이전사기 기드나		)
예를 들어 로봇공학자들은 2 과적인 쿼드콥터 드론을 개				J으도 미앵알 수 <u>)</u>	있는 너 요
For	that can				
엔지니어들은 곤충과 새가 (	어떻게 우진이는지	여구한으로써	자연을 모방하 :	정교하 네비게이션	ᅧ 시스텐읔
만들 수 있다.			시민의 보이다	O파면 케이/IIVI	: ^ —ㅁᡓ
By how that na			can	a	

또한, 이 자연에서 영감을 받은 기술은 충돌 위험을 줄여 더 안전하고 스마트한 내비게이션을 제공한다.
Furthermore, this natural-inspired helps the risk of, resulting in and navigation.
로봇 개발자들은 동물의 움직임부터 피부 질감과 같은 아주 작은 디테일까지 다양한 자연 현상에 영감을 받는다.
are by a of, from the of
질감이 있는 로봇은 고무 표면이 단단한 표면을 가진 기계보다 인간이 더 안전하고 친근하게 느끼도록 설계되었다.
are to with, as feel and than with
또한, 인공 피부는 로봇이 터치를 인식하고 반응할 수 있도록 도와줘 더욱 도움이 되고 상호작용이 가능하다.
In, helps recognize and respond to, making
로봇공학에서 자연 모방은 모방뿐만 아니라 안전과 지속 가능성을 촉진한다.
in is not only with—it also and

로봇공학자들은 자연적인 요소들을 그들의 디자장하는 동시에 더 능력 있고 신뢰할 수 있는 기		네너지와 재료의	효율적인 소비	를 보
By natural into of and while				
대체적으로, 자연 모방은 자연에 충실하면서도 하기 위한 강력한 도구이다.	우리가 기술에 원하	= 특성을 가진	로봇 디자인을	달성
All in all, is a we			nat are	to

# What is Biomimicry? 바이오미크리란 무엇인가?

자연 모방은 로봇 공학과 자동화에 독특한 관점을 제공한다.
a to and
그것은 자연 세계에 대한 깊은 감사와 자연이 수백만 년 동안 디자인을 완벽하게 해왔다는 이해를 바탕 으로 한다.
It is based on a of the natural, and an that has
been its for of
로봇공학자들은 자연을 연구함으로써 자연의 움직임과 시스템을 모방할 수 있는 보다 효율적이고 효과 적인 기계를 만들 수 있다.
By are able to more and that
can natural and
이것의 한 예는 물 속을 헤엄치고 물고기의 행동을 모방할 수 있는 로봇을 만드는 것이다.
One of this is the of that can through and
the of
다른 로봇들은 훌륭한 항해사이고 잘 적응하는 감각을 가진 새, 벌, 다람쥐와 같은 동물들로부터 신호를
받도록 설계될 수 있다.
Other can be to from like, and have
and will all did have

또한 곤충을 따라 설계된 로봇은	좁고 구불구불한	공간을 빠르고	조용하게 이동	·할 수 있습니[	<del>구</del> .
In, that have		after		_ through	and
자연 모방은 로봇 공학에 흥미로·					
	for	·			
설계자는 동물, 식물 및 기타 유구 작업을 수행할 수 있는 로봇을 민		거떻게 움직이고	1 존재할 수 있	l는지 탐구함으	^로써 고급
By how, can					
예를 들어, 로봇은 케이블 및 로프	프와 같은 수직 표	면을 오르도록	설계될 수 있다	ł.	
For, can be	e to _			such as	and
이 모방을 통해 로봇은 고립되거	나 도달하기 어려	오 지역에 접근 <sup>:</sup>	할 수 있다.		
This to	to	th	at would be		or
다취 새케디티 그리스 조비 취임	0 71.T1. <sup>±1</sup> ¬ ¬ ¬ .T.II	취거에 꾸오꾸		OIL EAU	ᆥᄓᅙᅚᅷ
또한 생체모방 로봇은 주변 환경 할 수 있다.	늘 감시하고 수변	완경에 사율석	으도 반응할 수	- 있는 특수 선	<u>!</u> 서들 상작
In,				that	_ them to

이는 인간의 있음을 의미	끊임없는 개의 한다.	요를 필요로	하지 않고	로봇이 빠.	르고 정획	<b>ት하게 </b> 울	음직이도록	프로그래	밍할 수
	that			to			and		without
또한, 자연 조정될 수 9	모방 로봇은 콩 있다.	등종 비용이	저렴하고 (	에너지 요구	사항이	적으며	특정 환경	및 작업	에 맞게
	_, ten be					ave			
따라서 많은	자동화 및 로	봇 작업에서	유용한 도	구를 제공합	니다.				
As	_, pr	ovide a		in m	any	ar	nd		•

# Examples of Biomimicry in Robotics 로봇공학의 자연 모방 사례

로봇공학	의 자연 모방	은 인상석이고	획기석인 결과	과로 계속 발	선해 왔다	ł.			
	in	has	to	_ with	and				
이것의 한 로봇이다.		는 지느러미로	해파리의 수	-영 동작을 경	정확하게	모방하도록	설계된	스탠포!	Ξ 수영
		is the Stanfo of							to
초당 최디 이동할 수		길이로 이동힐	· 수 있어 로	봇이나 다른	수중 차	량보다 더 :	높은 효	율로 먼	거리를
		at with							
		방의 또 다른 여							
	of	f in .	is	Festo's Bion	icOpter _			flight.	
이 혁신은 결합한 것		날개와 같은 생	체 측정 원리	와 형상 기	억 합금,	탄소 섬유의	와 같은	최첨단	재료를
This		 uch as				_ of a		with	

최종 결과는 현재의 기술보다 더 빠르고, 더 조용하고, 더 효율적으로 작업을 수행할 가진 로봇이다.	할 수 있는 잠재력을
The is a that has the to	
또한 바이오닉옵터의 자율성을 통해 작업, 지형 및 기타 역학을 조정하고 대응하여 있다.	성능을 최적화할 수
, BionicOpter's it to and , and in order to	to,
로봇공학에서 자연 모방의 발전은 이러한 유형의 기술이 가지고 있는 잠재력을 보여. The in in that	
이러한 모델은 인상적일 뿐만 아니라 사용 가능한 다른 기술보다 높은 효율성과 지 는 데 사용할 수 있는 도구로서 매우 유용합니다.	속 가능성을 달성하
these, they as that can be to and	
로봇공학 분야가 계속 혁신을 거듭함에 따라, 로봇공학에서의 이러한 자연 모방의 발전과 성장을 보게 될 것임은 의심할 여지가 없다.	예들 역시 더 많은
As the of continues to, t	these of

# Challenges and Opportunities 도전과 기회

자연 모방에 있어서는 차세대 로봇을 비롯한 기계의 개발에 있어 광범위한 기회를 제시할 수 있음은 의 심할 여지가 없다.
there is no that it can a of of of
이 로봇들은 자연에서 생물과 유기체의 설계와 움직임으로부터 신호를 받아 현재의 기술적 능력을 넘어
어 모듯들은 자신에서 경찰의 유기제의 할게되 움직임으로부터 선모을 얻어 전체의 기울적 경적을 담아 서는 새로운 수준의 정교함, 속도 및 효율성을 잠금 해제하는 데 도움을 줄 수 있다.
These can their from the and of and that goes beyond our current
그러나, 특히 로봇과 로봇에 있어서, 자연 모방의 적용과 관련된 많은 도전과 윤리적인 문제들도 존재한 다.
However, there are also a of and mith the of and
우선, 자연의 유기체는 로봇에서 복제하기 어려울 수 있는 고유한 수준의 복잡성을 가지고 있다.
For, in an of that can be to in a
예를 들어, 인간 팔과 그것이 가지고 있는 근육, 인대 및 힘줄의 복잡성은 로봇에서 재현하기 매우 어려 울 수 있다.
For, the of a and the, and it to in a

이는 로봇 개발자들이 자연에서 발견되는 복잡성과 유사한 특정 디자인 특징을 적절하게 복제하지 못할 수 있음을 의미한다.
This that may not be to
나아가 로봇 개발에 자연 모방을 적용할 때 동반되는 윤리적 고려 사항도 있다.
, there are also some that to the of
예를 들어, 어떤 사람들은 로봇이 생물의 디자인과 움직임을 복제한다는 개념을 불편해 할 수 있는데, 이는 로봇이 탈인간적인 행동의 한 형태로 보일 가능성이 있기 때문이다.
For, some may be with the of the and of as it has the to be as a of de-humane
또한, 로봇공학에 생체모방을 접목하는 것은 로봇이 특정 산업에서 인간을 대체할 수 있는지에 대한 의 문을 제기한다.
Additionally, the of into also around could in
특히 육체노동이 여전히 인간에 크게 의존하는 지역에서 로봇이 더 발전된 능력을 계속 확보한다면 이 는 논쟁의 여지가 있다.
This could a to more in is still is still

전반적으로, 자연 모방은 로봇 공학 세계에서 놀라운 잠재력을 제공할 수 있지만, 고려해야 할 다양한 도전과 윤리적 고려 사항도 있다.									
it also		and	ne						
로봇 개발자들은 잠재적' 만드는 데 집중할 수 있다		안전하고 효율적이며	윤리적으로	책임감 있	는 로봇을				
	the,								

### Conclusion 결론

자연 모방은 점점 더 를 으며 로봇 공학자들에게					
is					
of					
이제 기계는 자연 모방 력을 복제하거나 초과 <sup>©</sup> 최적화될 수 있다.					-
	into _			now	
	and	of th			
자연 모방은 또한 지속 로봇의 작동으로 인한	-		율이 높은 로봇을	만드는 데 사	용될 수 있으며,
can also				<i>a</i>	and
이를 통해 로봇공학자들 할 수 있어 다양한 방식	, 들은 기술적으로	_ the  가능할 뿐만 아니	of  라 사회적으로도 수	·	
	to		that		
humans in					

자연	모방이	더욱	발전함에	따라	로봇공학은	자연을	모방하는	것을	넘어	그 :	기능을	통해	복제를	시작할
수 있	(다.													
	th	ie			of									
	an	d						it:	s		_·			