

**NACHRICHTEN****Lernfähige Steuerung hält Roboter im Gleichgewicht**

Göttinger Wissenschaftler haben einen zweibeinigen Roboter mit einer lernfähigen Steuerung ausgestattet. Damit gelang es dem „Runbot“ nach mehreren Stolperern, selbstständig eine Rampe hinauf zu laufen. Vorbild für die Steuerung sind die Nerven-Schaltkreise des Menschen, die für das Gleichgewicht sorgen. Diese würden mit Hilfe von Metallstreben, Chips, Kabeln, Motoren und einem neuronalen Netzwerk nachgebildet, teilen die Forscher um Florentin Wörgötter von der Uni Göttingen mit. Allerdings muss der mechanische Läufer noch von einer Führungsstange gestützt werden. | dpa