

Verwandte Meldungen

USA entwickeln
militärische
Cyborg-Insekten

Japanischer Roboter
übernimmt Altenpflege

Intelligenter Teppichboden
steuert Robotertrupps

Koreanische
Polizistenroboter sollen
2010 auf Streife gehen

Weitere Meldungen

Microsoft repariert
Internet-Explorer-Schwachstelle

Schlacht um .eu-Domains hat
begonnen

Biometrische Lösung schützt vor
Phishing-Attacken

match.IT! -
IT-Matchmaking-Event
"e-Homecare/e-Healthcare"

Toplocations



Die beste
Wahl für
Ihren
Großevent

Informieren
Sie sich hier!



pressetext

pte060408003 **Forschung/Technologie, Produkte/Innovationen**

Artikel drucken mailen

Laufroboter bricht Geschwindigkeitsrekord

Natürlicher Bewegungsablauf oberstes Entwicklerziel

Göttingen
(pte/08.04.2006/06:20)

- Deutsche und schottische Wissenschaftler haben einen neuen Geschwindigkeitsrekord mit einem zweibeinigen Roboter aufgestellt. Laut einem Bericht des Magazins TheScientist schafft der 23 cm kleine Laufroboter mit dem Namen RunBot 3,5 Beinlängen in der



Laufroboter mit Geschwindigkeitsrekord

Sekunde, was in etwa 0,8 Meter pro Sekunde entspricht. Größere zweibeinige Roboter konnten bisher zwar schon Geschwindigkeiten von über 1,2 Meter pro Sekunde aufweisen, schafften aber gemessen an ihrer Größe nur bis zu 1,5 Beinlängen. Mit dem aufgestellten Weltrekord kommt der RunBot, zumindest was die relative Geschwindigkeit betrifft, ein Stückchen näher an den Menschen heran. Abhängig von der Größe des jeweiligen Sprinters liegt der 100-Meter-Sprintrekord allerdings immer noch bei zehn bis zwölf Beinlängen pro Sekunde (10,23 m/s).

"Das betreffende Modell ist ein reiner Laufroboter, der in erster Linie mit dem Ziel entwickelt wurde, natürliche Bewegungsabläufe möglichst genau reproduzieren zu können", erklärt Projektleiter Florentin Wörgötter von der Universität Göttingen

<http://www.uni-goettingen.de> gegenüber presstext. Im Gegensatz zu manch anderem zweibeinigen Roboterkollege besitzt der RunBot nur wenige Sensoren und ist nur darauf programmiert einen Fuß vor den anderen zu setzen. Kontrolliert wird der Laufroboter von einem Programm, das natürliches Neuronenverhalten inklusive dessen Auswirkungen auf Bewegungsreflexe bei Mensch und Tier imitiert. Damit erhalten die Wissenschaftler natürliche Bewegungsmuster, die denen des Menschen sehr ähnlich sind.

"Roboter, die sich auf Rädern stabil im Raum bewegen, gibt es schon genug", erläutert Wörgötter ein wichtiges Motiv für das Forschungsprojekt. "Bei der Nachbildung natürlicher Bewegungsabläufe gibt es allerdings noch kaum überzeugende Lösungen", so der Roboterexperte. In Kooperation mit der University of Glasgow <http://www.gla.ac.uk> und der University of Stirling <http://www.external.stir.ac.uk> versuchen die Wissenschaftler neben der Entwicklung menschenähnlicher Laufmechanismen vor allem auch die Lernfähigkeiten von Robotern weiter zu verbessern. Während RunBot das "Schneller-Laufen" als Aufgabe zu bewältigen hat (siehe auch in folgendem Video:

<http://www.cn.stir.ac.uk/~tgeng/video/speedchange2>), ist ein ebenfalls in Entwicklung befindliches anderes Modell dazu angehalten, das Laufen entlang einer Linie zu erlernen. (Ende)

pressetext

Aussender: [presetext.deutschland](http://www.presetext.deutschland)
Redakteur: Martin Stepanek
email: stepanek@presetext.com
Tel. +43-1-81140-308