



3D-Lasermikroskopaufnahme einer Rückförderstruktur.

Bei der Tagung in Stuttgart präsentierten die Wissenschaftler des IMA neueste Ergebnisse aus diesem und weiteren Projekten des Instituts. International renommierte Forscher stellten ihre Arbeiten zu verschiedenen Dichtungarten, Werkstoffen, Oberflächen und Prüfverfahren für Dichtungen vor. Aber auch zur Energieeinsparung sowie Reibung und Verschleiß von Dichtungen gab es Neues zu

berichten. Doch nicht nur Entwickler von Dichtungen kamen bei der Tagung zu Wort, sondern auch die Anwender, die von ihren Erfahrungen mit Dichtungen berichteten. „Die ISC ist damit nicht nur für Dichtungs-Fachleute interessant, sondern bietet auch Anwendern und Konstrukteuren wertvolle Anregungen bei dichtungstechnischen Fragen. Dadurch ist schneller und umfassender Technologietransfer in die Praxis möglich“, freut sich Goujavin.

Witalij Goujavin/hb

KONTAKT

Witalij Goujavin
 Institut für Maschinenelemente
 Tel. 0711/685-66589
 E-Mail: witalij.goujavin@ima.uni-stuttgart.de

FORSCHER ENTWICKELN WELTWEIT ERSTMALS AUTONOME, SICH SELBST REPARIERENDE ROBOTERORGANISMEN > > >

Von Fukushima bis zum Mars

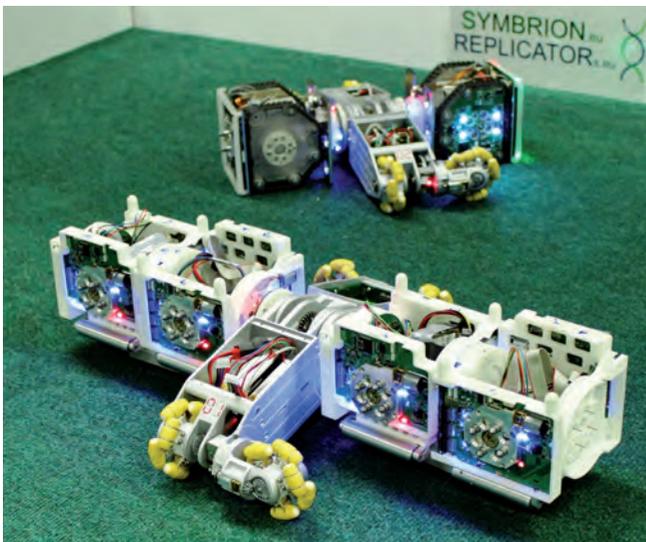
Ein Roboter, bestehend aus vielen Einzelrobotern, schlüpft durch kleinste Geröllspalten. Ein Holzbalken, der vorher mal ein Dach getragen hat, versperrt den Weg, anschließend ist eine Kluft zu überwinden. Kein Problem für den Roboter: seine Form löst sich in Einzelorganismen auf, die im Nu eine neue Form annehmen, die eines Kraken. Bei der Überquerung des Hindernisses geht einer der Einzelroboter kaputt, der Roboterorganismus ersetzt ihn, repariert sich so selbst. Was wie eine Szene aus einem Science-Fiction-Roman klingt, entspringt nicht der Fantasie eines Autors. Es ist die reale Vision von Forschern um Prof. Paul Levi von der Abteilung Bildverstehen des Instituts für Parallele und Verteilte Systeme.

„Bei dem Fukushima-Unglück in Japan hätte man diese Art Roboter einsetzen können“, sinniert Levi. Bevor Menschen in Gefahr gebracht werden, hätten in den radioaktiv verseuchten und beschädigten Reaktoren die eigenständig agierenden und anpassungsfähigen Roboterorganismen die Lage sondieren sowie unter Geröll nach verschütteten Per-

sonen suchen können. Dem Mars-Rover „Spirit“, den ein streikendes Vorderrad bis zur endgültigen Funkstille im März 2010 schwächte, hätte es zu neuer Stärke verholfen, wenn er sein kaputtes Rad selbst hätte austauschen können. Und wäre es nicht praktisch, wenn das Auto oder die Kaffeemaschine sich selbst reparieren könnten?

Noch ist dies Zukunftsmusik. Einen ersten Schritt in diese Richtung soll mit den europäischen Projekten „Replicator“ (engl. Robotic Evolutionary Self-Programming and Self-Assembling Organisms) und „Symbion“ (engl. Symbiotic Evolutionary Robot Organisms) gelingen, die beide von Paul Levis Abteilung koordiniert werden. Als Vorbild dienen den internationalen Projektpartnern lebende Organismen aus der Natur, die sich aus bis zu mehreren Billionen Einzelzellen zusammensetzen, an unterschiedlichste Umweltbedingungen anpassen und sich im Laufe der Evolution weiterentwickelt haben. Denn anders als primitive Einzeller können komplexe Organismen aus unterschiedlich spezialisierten Zellen erstaunliche Leistungen vollbringen bis hin zum denkfähigen Menschen.

Wie lebende Organismen bestehen die Roboter der Zukunft, deren Prototypen im Keller des neuen Informatikzentrums stehen, deshalb aus unterschiedlichen autonomen Einheiten – die größten mit einer Kantenlänge von etwa zehn Zentimetern. Vorreiter waren einfach ausgestattete „lernfähige“ Miniroboter in der Größe einer 1-Euro-Münze, die im Schwarm ähnlich eines Bienenvolkes intelligente Leistungen vollbringen können, etwa den kürzesten Weg zur Steckdose (Futterquelle) zu finden, die „Nahrungsaufnahme“ kooperativ durchführen („sozialer Magen“) und Fortpflanzung nur mit denjenigen Partnern vorzunehmen, die am fittesten sind („virtueller Sex“). Allerdings konnten sich die Schwarmroboter noch nicht aneinander koppeln, um einen Organismus aufzubauen. Sie konnten jedoch miteinander kommunizieren, um etwa Hindernisse zu erkennen, die weit größer waren als jeder einzelne Miniroboter und daher nur gemeinsam vom Schwarm erkannt wurden.



Verschiedene Robotereinheiten haben sich zu unterschiedlichen Organismen zusammengesetzt. (Foto: Institut)

Fallweise Zusammenschlüsse

Das Ziel der Projektpartner war es nun, die Einheiten der Roboterorganismen nicht mit komplett vorprogrammierten

