

**Fragen zum Vortrag:
„Bewegungssteuerung von hexapoden
Insekten / Robotern“
von
Thorsten Reinhard**

1. Was bedeutet „hierarchische und modulare Bewegungssteuerung“ bei Insekten? Welche Aufgabe übernimmt hierbei das Gehirn?
2. Wie wird die globale Beincoordination bei Insekten realisiert? Welche Rolle spielt dabei die HEL und VEL der zu koordinierten Beine?
3. Was sind die Aufgaben der internen und externen Sensoren bei der Bewegungssteuerung der Stabheuschrecke? Wie beeinflussen sie die Beincoordination?
4. Was sind die Grundprinzipien bzw. Grundideen von WALKNET? Welche Erkenntnisse der Bionik wurden verwirklicht?
5. Lob / Kritik zum Vortrag: