

Rettungsroboter der TU ist vorne dabei

Von **Sabine Schiner** vor 9 Stunden

Prototypen des Darmstädter Teams Hector der TU gewinnen beim Wettbewerb in Japan.



Das siegreiche Team Hector der TU Darmstadt in Tokio.

Foto: Hiroko Tadokoro / World Robot Summit

DARMSTADT - Als Bundeskanzlerin Angela Merkel vor zwei Wochen an der TU Darmstadt zu Besuch war, war es ihr nicht gelungen, die Arme des humanoiden Roboters „Johnny 5“ zu steuern. Am Leistungsvermögen des Roboters lag das höchstwahrscheinlich nicht, wie das gute Abschneiden des Darmstädter Roboterteams Hector beim „World Robot Summit“ in Tokyo zeigt.

Zum Team Hector gehören Wissenschaftler aus verschiedenen Fachgebieten wie etwa Mathematiker, Regelungstechniker, Maschinenbauer und Informatiker. Sie entwickeln gemeinsam Prototypen von Rettungsrobotern, die beispielsweise nach einem Reaktorunfall, einem Minenunglück oder nach einem Erdbeben zum Einsatz kommen können.

Per Kettenantrieb die Umwelt erkunden

Es gibt die Rettungsroboter in mehreren Ausführungen: „Johnny 5“, mit dem Kanzlerin Merkel Bekanntschaft gemacht hat, ist ein menschenähnlicher Roboter auf zwei Beinen, 1,50 Meter groß und gut 50 Kilogramm schwer. Andere Roboter wie „Hector“ oder „Jasmine“ sind kompakter und erkunden per Kettenantrieb, wie kleine Raupenfahrzeuge, selbstständig ihre Umgebung und erstellen eine Umgebungskarte. In Katastrophengebieten, wo schnell mal Funkverbindungen abreißen können, ist eine solche Selbstständigkeit von Vorteil. Mit Hilfe von Wärmebildkameras kann „Hector“ sogar die Lage möglicher Opfer identifizieren.

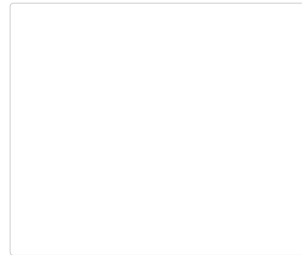
Das Darmstädter Team hat mit seinen Roboter-Prototypen in den vergangenen Jahren bereits mehrere Titel und Trophäen bei diversen Wettbewerben errungen. Beim „World Robot Summit 2018“ in Japan kamen sie nun in der viertägigen „Plant Disaster Prevention Challenge“ auf Platz eins.

In der der Kategorie „Disaster Robotics“ mussten die Teams durch den Einsatz ihrer Roboter in vier Missionen, die jeweils zweimal durchlaufen wurden,

unterschiedliche Aufgaben erledigen. Dazu zählten etwa visuelle, thermische und akustische Inspektionen sowie Messungen von Gaskonzentrationen in der Umgebung.

Wie es in einer Mitteilung der TU heißt, mussten die Roboter auch unterschiedliche Ventile bedienen und „Maßnahmen zur Gefahrenabwehr in Notfällen“ einleiten. Das Team Hector setzte bei dem Wettbewerb zwei Flug- und einen Bodenroboter ein.

Mit der besten Punktzahl aller teilnehmenden Teams ging das Team aus Darmstadt schließlich als Favorit in das Finale. Es galt, Katastrophenopfer aufzuspüren und dabei Trümmerteilen auszuweichen. Die genaue Aufgabenstellung war den Teams erst kurz vor Beginn mitgeteilt worden. Die Aufgaben mussten innerhalb von 20 Minuten gelöst werden. Das Team Hector setzte sich gegen die Konkurrenz aus Japan und Polen, die ebenfalls gute Leistungen ablieferte, durch. „Die Freude war sehr groß“, heißt es in der Pressemitteilung.



Der Termin für den nächsten „World Robot Summit“ steht übrigens bereits fest: Im Jahr 2020, auf einem „neuen und weltweit einzigartigen Robotertestgelände“ bei Fukushima.

- [DARMSTADT >](#)
- [TOPS-EO >](#)
- [ORT >](#)
- [HESSEN >](#)
- [DARMSTADT,-STADT >](#)
- [DARMSTADT >](#)

KOMMENTARE

Verfassen Sie den ersten Kommentar

Bitte melden Sie sich an, um diesen Artikel zu kommentieren. [ANMELDEN >](#) [Regist](#)

Edio

ANGEBOTE

SERVICES

VRM

Wir sind **VRM**



ABO
E-PAPER
VRM SHOP
IMMOBILIEN
VRM JOBS
MEHR

KONTAKT
ABO-SERVICE
ABO-GEWINNSPIEL
ANZEIGEN
FAQ

KARRIERE
DL-INFOV
AGB
DATENSCHUTZ
IMPRESSUM