

# **Schwarmverhalten und Schwarmintelligenz mit mobilen Robotern**

**Studienarbeit**

**(T3\_3201 in der 5. und 6. Theoriephase)**

des Studienganges Informationstechnik

an der Dualen Hochschule Baden-Württemberg, Karlsruhe

Ersteller:	Katharina-Maria Heer, André Harbrecht
Datum:	24.03.2018
Abgabedatum:	14.05.2018
Abgabeort:	Dualen Hochschule Baden-Württemberg, Karlsruhe
Matrikelnummer:	
Kursbezeichnung DHBW:	TINF15B3
Betreuer:	Prof. Hans-Jörg Haubner

## Erklärung

---

(gemäß §5(3) der „Studien- und Prüfungsordnung DHBW Technik“ vom 29.09.2015)

Ich versichere hiermit, dass ich meine Studienarbeit mit dem Titel

*Schwarmverhalten und Schwarmintelligenz mit mobilen Robotern*

selbstständig verfasst und keine anderen als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel benutzt habe. Ich versichere zudem, dass die eingereichte elektronische Fassung mit der gedruckten Fassung übereinstimmt.

---

Ort, Datum

---

Unterschrift Studierende/r

---

Ort, Datum

---

Unterschrift Studierende/r

## Inhaltsverzeichnis

Erklärung .....	2
Darstellungsverzeichnis .....	5
Tabellenverzeichnis .....	7
Quellcodeverzeichnis .....	8
1. Einleitung .....	9
2. Schwarmverhalten .....	9
2.1 Schwarmverhalten in der Tierwelt .....	14
2.1.1 Ameisen.....	14
2.1.2 Bienen .....	17
2.1.3 Fische .....	21
2.2 Schwarmverhalten in der Technik .....	24
2.2.1 Ant Colony Optimization Algorithm (ACO).....	25
2.2.2 Particle Swarm Optimization Algorithm (PSO) .....	26
2.2.3 Artificial Bee Colony Algorithm (ABC) .....	28
2.2.4 Swarm-Bots .....	30
3. Schwarmintelligenz .....	33
4. Lego Mindstorms .....	37
5. Agentensysteme .....	43
5.1 Subsumption Architecture .....	48
6. Grundfunktionen der Roboter.....	51
6.1 Ausweichen .....	54
6.1.1 mit einem Roboter.....	54
6.1.2 im Schwarm .....	54
6.2 Suchen .....	54
6.3 Folgen.....	54
7. Schwarmverhalten der Roboter.....	54
8. Schwarmintelligenz der Roboter .....	55

9. Reflexion.....	55
Literaturverzeichnis .....	56
Anhang .....	64
A1. Versuch von Dirk Helbing und dessen Ergebnisse.....	64
A2. Aufsetzen von LeJOS .....	66

## Darstellungsverzeichnis

---

<b>Abbildung 1:</b> Kohäsion .....	10
<b>Abbildung 2:</b> Separation .....	10
<b>Abbildung 3:</b> Alignment .....	11
<b>Abbildung 4:</b> Wegfindung bei Ameisen (Quelle: <a href="https://de.wikipedia.org/wiki/Ameisenalgorithmus">https://de.wikipedia.org/wiki/Ameisenalgorithmus</a> ) .....	15
<b>Abbildung 5:</b> Wegfindung bei Ameisen.....	16
<b>Abbildung 6:</b> Rundtanz einer Kundschafterin (Quelle: <a href="http://www.bienenlehrgarten-ahrensburg.de/images/bienen_infos/rundtanz.png">http://www.bienenlehrgarten-ahrensburg.de/images/bienen_infos/rundtanz.png</a> ).....	17
<b>Abbildung 7:</b> Schwänzeltanz einer Kundschafterin (Quelle: <a href="http://www.digitalefolien.de/biologie/tiere/insekt/biene/tnricht.JPG">http://www.digitalefolien.de/biologie/tiere/insekt/biene/tnricht.JPG</a> ) .....	18
<b>Abbildung 8:</b> Richtungswechsel des gesamten Schwarms .....	23
<b>Abbildung 9:</b> Problem des Handlungsreisenden mit ACO (Quelle: <a href="https://upload.wikimedia.org/wikipedia/commons/1/1a/TSP_screendump.jpg">https://upload.wikimedia.org/wikipedia/commons/1/1a/TSP_screendump.jpg</a> ) .....	25
<b>Abbildung 10:</b> Partikelschwarm sucht ein globales Minimum einer Funktion (Quelle: <a href="https://de.wikipedia.org/wiki/Partikelschwarmoptimierung#/media/File:ParticleSwarmArrowsAnimation.gif">https://de.wikipedia.org/wiki/Partikelschwarmoptimierung#/media/File:ParticleSwarmArrowsAnimation.gif</a> ) .....	27
<b>Abbildung 11:</b> Flussdiagramm des ABC Algorithmus (Quelle: <a href="https://www.researchgate.net/figure/Flowchart-of-the-ABC-algorithm_fig1_259957594">https://www.researchgate.net/figure/Flowchart-of-the-ABC-algorithm_fig1_259957594</a> ) .....	29
<b>Abbildung 12:</b> Das MARS System (Quelle: <a href="http://gardsdrift.no/sites/all/files/styles/fullwidth/public/Arkiv/">http://gardsdrift.no/sites/all/files/styles/fullwidth/public/Arkiv/</a> ) .....	31
<b>Abbildung 13:</b> Lego NXT (Quelle: Schmidt,D./Berns,K., Programmierung mit Lego Mindstorms NXT:Robotersysteme, Entwurfsmethodik, Algorithmen, Springer Verlag,2010, S.42) .....	37
<b>Abbildung 14:</b> Servomotor des NXT (Quelle: <a href="https://sh-s7-live-s.legocdn.com/is/image/LEGO/45502?\$main\$">https://sh-s7-live-s.legocdn.com/is/image/LEGO/45502?\$main\$</a> .....	38
<b>Abbildung 15:</b> Tastsensor des NXT (Quelle: Schmidt,D. /Berns,K., Programmierung mit Lego Mindstorms NXT:Robotersysteme,Entwurfsmethodik,Algorithmen,Springer Verlag,2010, S.50) .....	39
<b>Abbildung 16:</b> Ultraschallsensor des NXT (Quelle: Schmidt,D. /Berns,K., Programmierung mit Lego Mindstorms NXT:Robotersysteme,Entwurfsmethodik,Algorithmen,Springer Verlag,2010, S.51) .....	39
<b>Abbildung 17:</b> Farbsensor des NXT (Quelle: <a href="http://cdn1.preisroboter.de/detail/6ee2f8557b18c986f5261afd397de763">http://cdn1.preisroboter.de/detail/6ee2f8557b18c986f5261afd397de763</a> ) .....	40
<b>Abbildung 18:</b> Geräuschsensor des NXT (Quelle: <a href="https://images-na.ssl-images-amazon.com/images/I/41TXaSTzUkL.jpg">https://images-na.ssl-images-amazon.com/images/I/41TXaSTzUkL.jpg</a> ) .....	41
<b>Abbildung 19:</b> NXT- G: grafische Entwicklungsumgebung.....	41

<b>Abbildung 20:</b> Interaktion eines Agenten mit seiner Umgebung (Quelle: Wooldridge, M.: Intelligent Agents: The Key Concepts, unter: <a href="http://citeseerx.ist.psu.edu/viewdoc/download?doi=10.1.1.160.5634&amp;rep=rep1&amp;type=pdf">http://citeseerx.ist.psu.edu/viewdoc/download?doi=10.1.1.160.5634&amp;rep=rep1&amp;type=pdf</a> , rev. 22.02.2018, S.6.....	43
<b>Abbildung 21:</b> Agententypen (Quelle: Schneider, G.B.: Wenn Agenten sich streiten: Ein Agentenmodell zur Erforschung sozialer konflikte, Kassel university press GmbH, 2009, S. 79) .....	44
<b>Abbildung 22:</b> Einfacher Reflex-Agent (Quelle: Anders, C., unter: <a href="https://www.cs.hs-rm.de/~linn/fachsem0910/anders/Anders.pdf">https://www.cs.hs-rm.de/~linn/fachsem0910/anders/Anders.pdf</a> , S.8 ).....	45
<b>Abbildung 23:</b> Modellbasierter Reflex-Agent (Quelle: Anders, C., unter: <a href="https://www.cs.hs-rm.de/~linn/fachsem0910/anders/Anders.pdf">https://www.cs.hs-rm.de/~linn/fachsem0910/anders/Anders.pdf</a> , S.9).....	46
<b>Abbildung 24:</b> Zielbasierter Agent (Quelle: Anders, C., unter: <a href="https://www.cs.hs-rm.de/~linn/fachsem0910/anders/Anders.pdf">https://www.cs.hs-rm.de/~linn/fachsem0910/anders/Anders.pdf</a> , S.10).....	47
<b>Abbildung 25:</b> Nutzenbasierter Agent (Quelle: Anders, C., unter: <a href="https://www.cs.hs-rm.de/~linn/fachsem0910/anders/Anders.pdf">https://www.cs.hs-rm.de/~linn/fachsem0910/anders/Anders.pdf</a> , S.11).....	48
<b>Abbildung 26:</b> Sense-Plan-Act und Subsumption Architecture (Quelle: <a href="http://users.encs.concordia.ca/~gregb/home/PDF/bgg-spe2001.pdf">http://users.encs.concordia.ca/~gregb/home/PDF/bgg-spe2001.pdf</a> , S.2) .....	49
<b>Abbildung 27:</b> Subsumption Concept (Quelle: <a href="http://cs.brown.edu/~tld/courses/cs148/02/images/module.gif">http://cs.brown.edu/~tld/courses/cs148/02/images/module.gif</a> ).....	50
<b>Abbildung 28:</b> Subsumption Architecture (Quelle: <a href="https://tams.informatik.uni-hamburg.de/lehre/2015ws/seminar/ir/pdf/slides/CuongNguyen-Subsumption_Architecture_in_Swarm_Robotics.pdf">https://tams.informatik.uni-hamburg.de/lehre/2015ws/seminar/ir/pdf/slides/CuongNguyen-Subsumption_Architecture_in_Swarm_Robotics.pdf</a> , S,6) .....	50
<b>Abbildung 29:</b> Verkettung von If-Abfragen .....	51
<b>Abbildung 30:</b> Priorisierte Behaviors .....	54

## Tabellenverzeichnis

---

**Es konnten keine Einträge für ein Abbildungsverzeichnis gefunden werden.**

## Quellcodeverzeichnis

---

Quellcode 1: takeControl .....	52
Quellcode 2: action.....	52
Quellcode 3: supress.....	52
Quellcode 4: Arbitrator .....	53



## 1. Einleitung

## 2. Schwarmverhalten

Ein Schwarm bezeichnet eine große Menge an Tieren, die der gleichen Tierart angehören. Viele Tiere, wie z.B. Bienen oder Ameisen können nur durch ihre gemeinsame Lebensweise im Schwarm überleben und so Aufgaben und Herausforderungen bewältigen, zu denen die Tiere einzeln nicht in der Lage wären.

Das Schwarmverhalten bedeutet, dass sich Tiere Zusammenschließen. Dieses Verhalten beruht allerdings nicht auf soziale Bedürfnisse des Individuums, sondern eher auf dessen Instinkt. Das Bilden eines Schwarms hilft den Individuen, sich vor größeren Fressfeinden zu schützen, da hier der Feind durch stetige Wachsamkeit schneller erkannt und durch die Größe des Schwarms eventuell abgeschreckt werden kann. Des Weiteren kann so, wie bei den Bienen, die Nahrungssuche und deren Beschaffung effizienter gestaltet und ausgeführt werden. Auch eine verbesserte Anpassung an die Umwelt wird durch die Bildung eines Schwarms erreicht.<sup>1</sup>

Für den Außenstehenden wirkt ein Schwarm sehr ungeordnet und unübersichtlich, dabei gibt es drei Grundverhaltensregeln der Individuen damit sich der Schwarm eine Einheit und nicht als Chaos fortbewegen kann:

- Kohäsion:

Ein Individuum bewegt sich immer in Richtung Zentrum des Schwarms, sprich zur durchschnittlichen Position. Diese Position wird jedoch nur von den in unmittelbarer Nähe befindlichen Nachbarn eines Individuums ermittelt.<sup>2</sup> So schwim-

---

<sup>1</sup> Vgl. Spektrum Akademischer Verlag (2001).

<sup>2</sup> Vgl. Sedlacek, Klaus-Dieter (2010), S.110.

men z.B. Heringe nicht einfach in die Schwarmmitte, sondern in die Mitte ihrer Nachbarn.

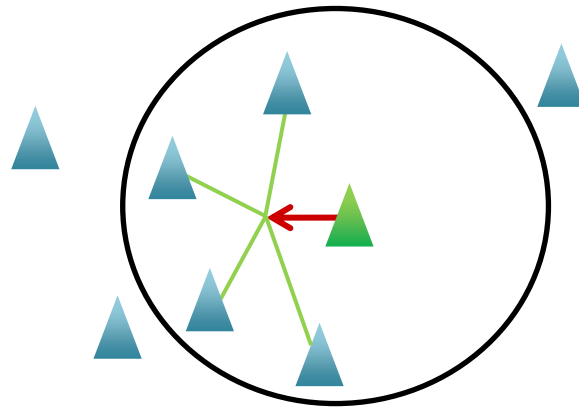


Abbildung 1: Kohäsion

- Separation:

Damit durch die Kohäsion Zusammenstöße der Individuen vermieden werden kann, besagt die Separation, dass die Individuen untereinander Abstand halten und gegebenenfalls die Bewegungsbahnen verändern, falls sich ein anderes Individuum in die eigene Bahn bewegt.<sup>3</sup>

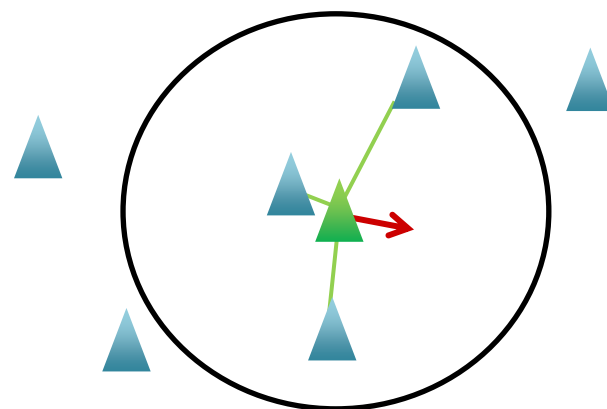


Abbildung 2: Separation

---

<sup>3</sup> Sedlacek, Klaus-Dieter (2010), S.110.

- Alignment:

Damit sich der Schwarm nun Koordiniert fortbewegen kann, ist das Alignment nötig. Es beschreibt, dass sich das einzelne Individuum in dieselbe Richtung ausrichtet und bewegt wie dessen Nachbarn.<sup>4</sup>

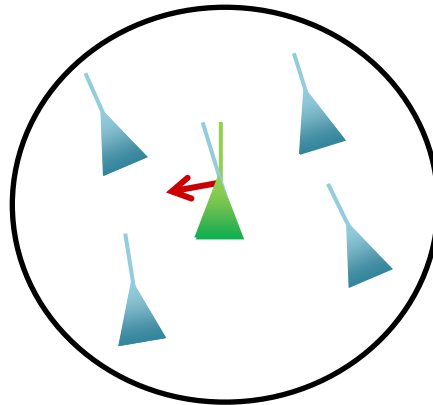


Abbildung 3: Alignment

Durch die Natur lassen sich vielerlei Lösungsmöglichkeiten für heutzutage noch offene Probleme ableiten. Dabei werden nicht nur die körperlichen Gegebenheiten oder Verhaltensweisen einzelner Individuen betrachtet, sondern auch das Zusammenspiel mit ihren Artgenossen. Dieses, nach außen hin intelligent aussehende, Verhalten der Tiere, wie beispielsweise Ameisen, wird beobachtet um Verhaltensmuster oder Regeln ableiten zu können, welche die Lösung für heutige Probleme darstellen könnte.

Das Verhalten der einzelnen Tiere basiert hierbei auf genetisch festgelegten, simplen Reizen. Ein Individuum empfängt einen Reiz und reagiert darauf, ohne weiter darüber nachzudenken. Es handelt demnach nach einfachen Regeln, welche erst in der Gruppe komplex wirken. Wissenschaftler versuchen diese einfachen Regeln der einzelnen Individuen mithilfe von Tests zu ergründen, zu formalisieren und als Modell abzubilden. Mithilfe der gesammelten Informationen können diese Regeln formuliert und anschlie-

---

<sup>4</sup> Sedlacek, Klaus-Dieter (2010), S.111.

ßend in Simulationsmodelle übertragen werden, welche überprüfen, ob diese der Realität entsprechen oder nicht. Dies geschieht beispielsweise bei Ameisen, wie im Kapitel 2.1.1 *Ameisen* beschrieben. Ein Beispiel dafür, dass diese Methodik funktioniert ist das 1989 von Dorigo entwickelte Ant-Colony-System (siehe Kapitel 2.2.1 *Ant Colony System*).

Dieser Theorie nach sollte man meinen, dass mit Kenntnis der simplen Regeln, das Verhalten der einzelnen Individuen (hier Ameisen) vorhersehbar ist. Das ist allerdings nicht der Fall. Bei intensiverer Betrachtung fällt ein des Öfteren undefiniertes Verhalten auf. Zu Beweisen ist dies indem einzelne Individuen bestimmten Reizen ausgesetzt werden und deren Verhalten darauf beobachtet wird. Zum einem kommt es vor, dass das Individuum sich wie erwartet verhält und auf die Reize reagiert, zum anderen kann auch ein Verhalten beobachtet werden, das nicht dem ausgesetzten Reiz entspricht. Dieses zufällige Verhalten wird als randomisiertes Verhalten beschrieben. Eine Ameise, die auf der Suche nach neuen Futterquellen ist, kann somit nicht auf vorhandene Reize reagieren, da entweder keine vorhanden sind, weil die Futterquelle noch unentdeckt ist, oder die Futterquelle ansonsten schon bekannt wäre. Somit sucht die Ameise die Umgebung willkürlich ab, in der Hoffnung etwas zu finden. Laut Kai Bornemann wird dieses Verhalten in der Biologie auch Exploration genannt. Es ist für das Überleben des Staates von wesentlicher Bedeutung, da die gefundene Futterquelle nach einer gewissen Zeit aufgebraucht ist. Somit sichert dieses Verhalten das Überleben des Staates, da es immer Individuen gibt, die trotz der aktuell vorhandenen Reize andere Wege einschlagen, um neue und bessere Futterquellen zu erschließen.<sup>5</sup> Wie die Ameise sich entscheidet ist folglich nicht sicher vorhersehbar, sondern lediglich zu einer bestimmten Wahrscheinlichkeit, die bei auftretenden Reizen steigt. Wenn die einzelne Einheit auf mehrere Reize trifft, muss sie sich entscheiden, welchem sie nachgibt. Somit sind die Muster, die beobachtet werden können ein Zusammenspiel aus einfachen Regeln und

---

<sup>5</sup> Vgl. Bornemann, K. (o.J.).

zufälligen Entscheidungen, die von den einzelnen Einheiten getroffen werden. Hieraus lässt sich auch die Effizienz des Verhaltens ableiten, die auch in der Wissenschaft eingesetzt wird. Wenn die Ameise nicht auf die Reize des Schwarms reagieren würde, wäre sie auf sich alleine gestellt und müsste jedes Mal aufs Neue für sich eine Futterquelle suchen. Wenn sie andererseits immer auf die Reize reagieren würde, gäbe es keine Möglichkeit neue Futterquellen zu finden, die sogar besser sein könnten. Der Schwarm würde sich also nicht weiterentwickeln. Wenn Individuen also auf Reize reagieren, nutzen die das geteilte Wissen anderer Individuen. Dieses Verhalten nennt Bornemann im Zusammenhang mit dem Begriff Exploitation.<sup>6</sup> Sowohl die Exploration als auch die Exploitation bestimmen den Erfolg zur Optimierung des Schwarmverhaltens. Die Entstehung der Reize lässt sich auf die Kommunikation zwischen den Einheiten zurückführen. Man kann hierbei zwischen zwei Arten der Kommunikation unterscheiden. Die direkte oder die indirekte Kommunikation. Honigbienen geben ihr Wissen über gefundene Nahrungsquellen über den Schwänzeltanz oder den Rundtanz weiter (siehe *Kapitel 2.1.2 Bienen*), während die von Ihren Artgenossen dabei beobachtet werden. Somit geben sie ihr Wissen direkt, selbst weiter. Bei der indirekten Kommunikation hingegen werden Reize hinterlassen, die zu einem späteren Zeitpunkt von anderen Individuen erkannt werden, wie bei Ameisen, die eine Pheromonspur hinterlassen (siehe *Kapitel 2.1.1 Ameisen*). Die Individuen reagieren also nicht aufeinander sondern auf ihre Umwelt. Beide Kommunikationsarten haben hierbei Vor- und Nachteile. Während die Pheromonspur mit der Zeit schwächer wird und verschwindet, wird der Schwänzeltanz nur von unmittelbar Beteiligten wahrgenommen. Zusammengefasst lässt sich das intelligente Verhalten von Schwärmen auf simple Entscheidungen zurückführen, die meist ohne Überlegung durch Reaktionen auf die Umgebung geschehen. Dennoch weist dieses Verhalten eine sehr hohe Effizienz auf und könnte somit, wenn sie richtig genutzt, inter-

---

<sup>6</sup> Vgl. Bornemann, K. (o.J.).

pretiert und umgesetzt wird, die Lösung für viele Probleme sein.<sup>7</sup> Einige dieser Lösungsansätze, welche vom Schwarmverhalten in der Tierwelt inspiriert wurden, werden in *Kapitel 2.2. Schwarmverhalten in der Technik* näher beschrieben.

## **2.1 Schwarmverhalten in der Tierwelt**

Schwarmverhalten findet sich in der Natur in zahlreichen Beispielen wie der Nahrungssuche von Ameisen oder dem Fluchtverhalten von Heringen wieder. Durch viele Individuen, die alle einfachen Regeln gehorchen wird ein komplexes Verhalten simuliert, welches in der Lage ist sich selbst zu organisieren und anzupassen.

### **2.1.1 Ameisen**

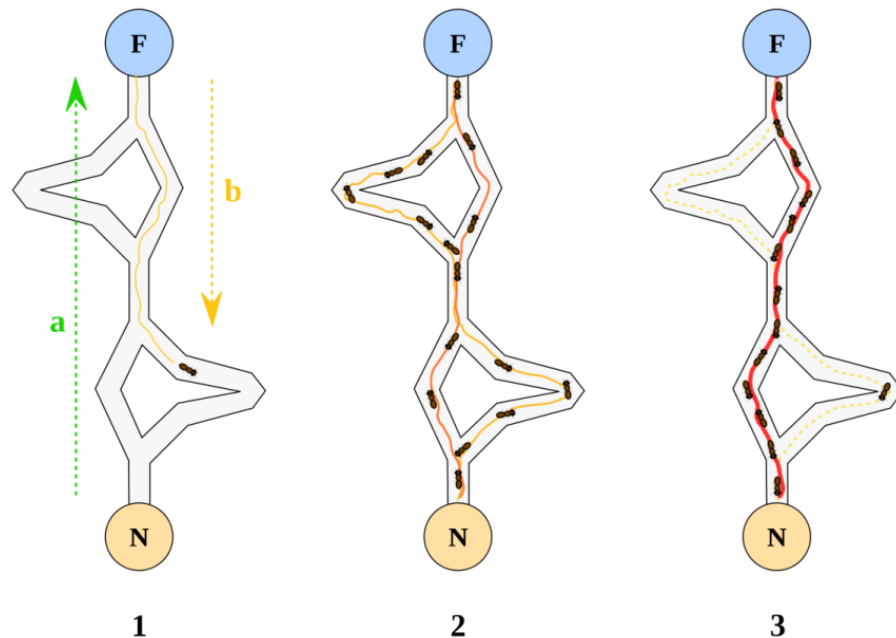
Das Schwarmverhalten von Ameisen lässt sich mit einem einfachen Test veranschaulichen, in dem es zwei Wege zu einer Futterquelle gibt, wobei der eine deutlich kürzer ist. Es fällt auf, dass zu Beginn beide Wege gewählt werden, da noch nicht bekannt ist, welcher der kürzere ist. Wenn allerdings die ersten Ameisen zurückkommen, haben sie eine Pheromonspur gelegt, welche beim kürzeren Weg folglich intensiver ist als beim längerem. Somit reagieren die Ameisen auf diesen Reiz der intensiveren Pheromonspur, indem sie vermehrt den kürzeren Weg einschlagen.<sup>8</sup> In Abbildung 4 sieht man wie dies beispielsweise aussehen kann. Eine einzelne Ameise findet eine Futterquelle geht einen zufällig ausgewählten Weg zu ihrem Nest zurück, da es keinen Einfluss von Reizen gibt, denen sie folgen könnte. Währenddessen hinterlässt sie eine Pheromonspur. Das setzen der Pheromonspur verläuft dabei automatisch, ohne dass die Ameise es bewusst wahrnimmt. Andere Ameisen folgen dieser einen nun auf vier möglichen Pfaden und hinterlassen dabei alle eine Pheromonspur. Je mehr Ameisen einen der vier Wege einschlagen, desto intensiver wird die Spur und desto wahrscheinlicher wird es,

---

<sup>7</sup> Vgl. Bogon, Tjorben (2012), S. 35ff.

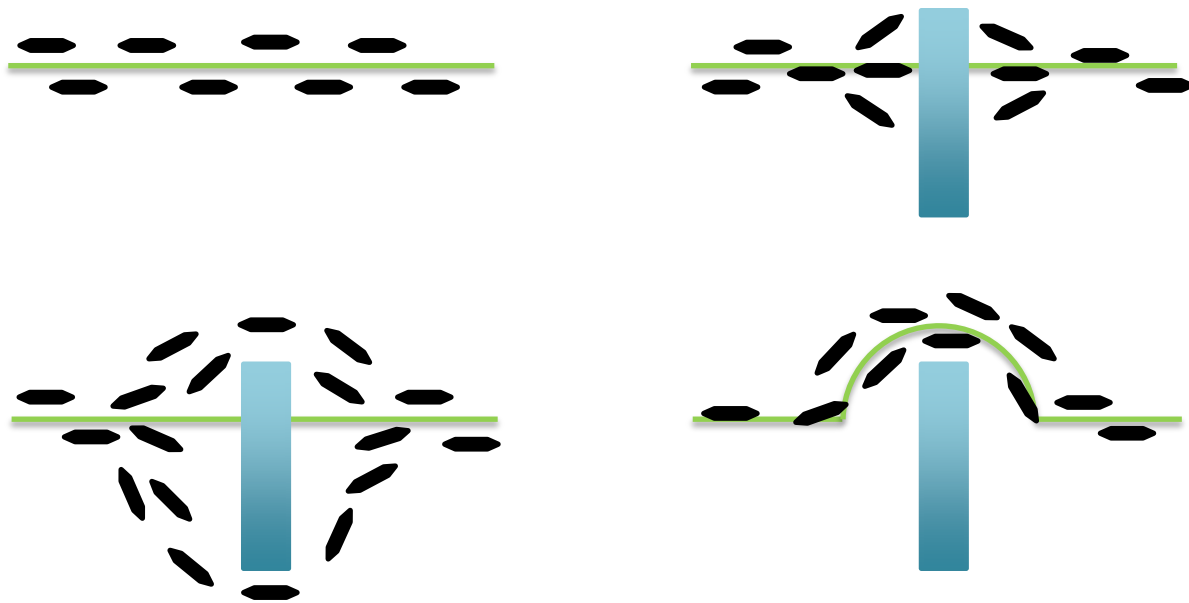
<sup>8</sup> Vgl. Serban,N. (2017). S.2.

dass andere Ameisen diesen Weg auch einschlagen. Da der kürzeste Weg nun am schnellsten zu überwinden ist, wird die Pheromonspur hier immer intensiver, sodass immer mehr Ameisen diesen Weg einschlagen, der sich als kürzester herausgestellt hat.



**Abbildung 4: Wegfindung bei Ameisen (Quelle: <https://de.wikipedia.org/wiki/Ameisenalgorithmus>)**

In Abbildung 5 ist ein weiteres Beispiel dargestellt, wie Ameisen auf aufkommende Hindernisse reagieren. Die grüne Linie stellt die intensivste Pheromonspur dar, der die Ameisen wie im ersten Bild oben links folgen. Wenn ein plötzlich auftretendes Hindernis über der Spur auftritt versuchen die Ameisen dieses zu umgehen, indem sie zufällig bestimmte Wege einschlagen, Stichwort Exploration. Währenddessen hinterlassen diese weiterhin eine Pheromonspur, die wieder nach einer kurzen Zeit beim kürzeren Weg intensiver wird, sodass nach einiger Zeit fast alle Ameisen diesen Weg einschlagen. In dieser Abbildung wird sehr gut verdeutlicht, wie feinfühlig die Ameisen die Pheromonspur erkennen und folgen können.



**Abbildung 5: Wegfindung bei Ameisen**

Ameisen zeigen durch ihr primitives aber nach außen hin intelligent erscheinendes Verhalten, wie einfach es sein kann, in einem so großen Schwarm zu leben, welcher sich selbst organisiert. Stichwort hierfür lautet Stigmergie. Aus diesem Grund ist die Anpassungsfähigkeit der Ameisen enorm. Es wird angenommen, dass die Ameisen ca. 40% der Biomasse aller Insekten darstellen. Zusammen mit den Termiten sollen diese, wenn man den Menschen nicht mit einberechnet, 25% der gesamten tierischen Biomasse ausmachen. Außerdem können, je nach Art, bis zu 20 Millionen Ameisen in einem Ameisenstaat leben.<sup>9</sup> Dies zeigt, dass sich das Leben im Schwarm als großer Vorteil für den Existenzkampf sowie für die Anpassungsfähigkeit entpuppt.

---

<sup>9</sup> Vgl. Spektrum Akademischer Verlag (1999).



## 2.1.2 Bienen

In einem Bienenschwarm leben bis zu 40.000 Individuen.<sup>10</sup> Sie haben, wie die Ameisen, verschiedene Aufgaben im Kollektiv. Es gibt unter anderem Sammlerinnen und Kundschafterinnen. Letzteren legen viele Kilometer auf der Suche nach Nahrung bzw. Pollen zurück. Diese fliegen in zufällige Richtungen, ohne einen Plan zu haben, die Umgebung systematisch abzusuchen. Findet eine Kundschafterin eine vielversprechende Nahrungsquelle, kehrt sie umgehend zum Bienenneest zurück. Dort angekommen, vollführen sie einen der beiden, unter 2. *Schwarmverhalten* genannten, Schwänzeltänze. Über diese übermitteln sie den anderen Bienen, in erster Linie den Sammlerinnen, einige Informationen über die Lage und Qualität der Futterquelle. Der erste Tanz ist der sogenannte Rundtanz (vgl. Abbildung 6). Laut einem Bienen-Blog wird dieser vollführt, wenn die Futterquelle max. 100 Meter vom Nest entfernt ist. Informationen über Lage dieser werden hier nicht weiter gegeben.

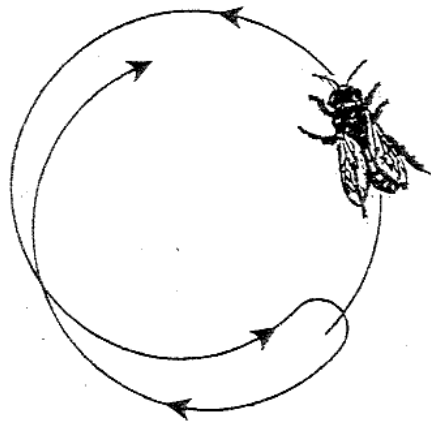


Abbildung 6: Rundtanz einer Kundschafterin (Quelle: [http://www.bienenlehrgarten-ahrensburg.de/images/bienen\\_infos/rundtanz.png](http://www.bienenlehrgarten-ahrensburg.de/images/bienen_infos/rundtanz.png))

Wurden die Sammlerinnen von dem Tanz überzeugt, bewegen diese sich auf die entsprechende Kundschafterin zu und riechen an ihr den Duft der Blume, die die Kundschafterin entdeckt hat. Mithilfe des Geruchs können sich die Sammlerinnen dann ori-

---

<sup>10</sup> Vgl. Bezirksimkerei Metzingen e.V. (2017).

entieren und die Blume in der Nähe des Nestes ausfindig machen. Der Schwänzeltanz kommt zum Einsatz, wenn die Futterquelle mehr als 100 Meter vom Bienenstock entfernt ist (vgl. Abbildung 7). Hier werden im Vergleich zum Rundtanz, Informationen über die Entfernung und Richtung der Quelle über die direkte Kommunikation weitergegeben.<sup>11</sup>

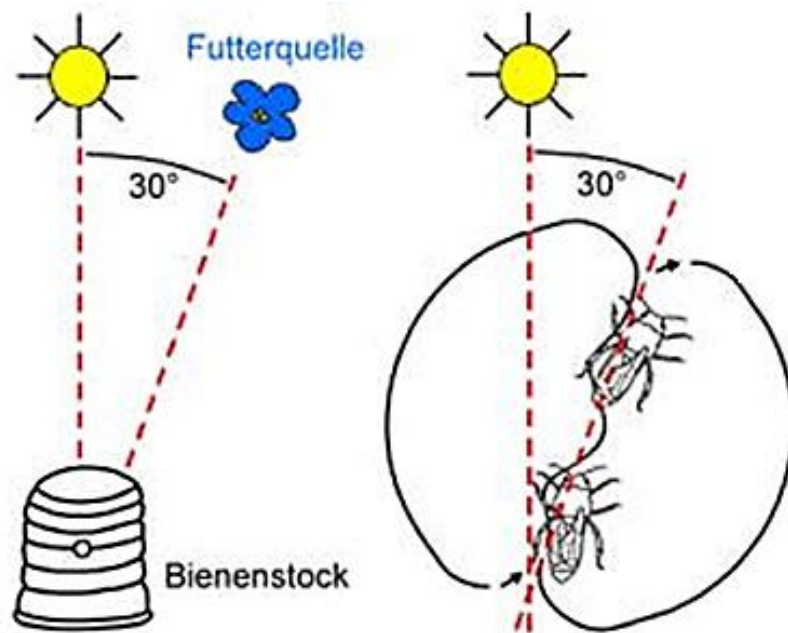


Abbildung 7: Schwänzeltanz einer Kundschafterin (Quelle: <http://www.digitalefolien.de/biologie/tiere/insekt/biene/tnricht.JPG>)

In Abbildung 7 ist der Ablauf des Schwänzeltanzes sehr gut zu erkennen. Die Biene läuft auf einer geraden Linie und schwänzelt dabei mit ihrem Hinterteil. Dann macht sie eine Bewegung nach links, läuft wieder schwänzelnd auf einer geraden Linie und macht dann eine Bewegung nach rechts und wiederholt danach den kompletten Tanz beliebig oft. Je nachdem, wie weit die Futterquelle entfernt ist, führt die Kundschafterin diesen Tanz kürzer oder länger aus. Wie die Kundschafterinnen genau die Entfernung bestimmen, galt lange Zeit als Mysterium. Laut einem Artikel der Fachzeitschrift Science der

<sup>11</sup> Vgl. honig-und-bienen.de (o.J.).

American Association for the Advancement of Science, wurden einige Versuche durchgeführt, die zeigten, dass die Bienen aufgrund ihres Energieverbrauchs die Entfernung angeben. Je mehr Energie die Bienen verbraucht haben, desto länger die Entfernung. Die Forscher führten jedoch einen neuen Versuch durch, der die bisherigen Forschungsergebnisse widerlegte. Hierfür wurde eine Futterquelle 6 Meter von einem Bienenstock aufgestellt. Die Bienen gelangen nur durch ein 6 Meter langes Rohr zu dieser. Das Rohr wurde auf der Innenseite mit unterschiedlich großen weißen und schwarzen Quadraten bebildert, was einem riesigen QR-Code ähnelt. Zurückkommende Kundschafterinnen tanzten den Schwänzeltanz. Also waren diese der Meinung, dass die Futterquelle über 100 Meter vom Bienenstock entfernt ist. Als nächstes Experiment wurde das Bild im Rohr verändert, sodass dies ein paralleles Muster zur Fluglinie der Bienen aufwies. Die ankommenden Kundschafterinnen tanzten dann den Rundtanz. Sie hielten die Position der Futterquelle also recht nahe am Stock liegend. Dies zeigte den Forschern, dass die Bienen das vorbeiziehende Bild der Landschaft als Kilometerzähler nutzen.<sup>12</sup>

Wirkt der Tanz sehr aufgeregt und hektisch, können die anderen Sammlerinnen daraus schließen, dass es sich um eine sehr ergiebige Futterquelle handelt. Somit ist die Information über die Entfernung der Futterquelle weitergegeben. Die Information über die Richtung, in der die Quelle liegt, wird über die Richtung des Tanzes weitergeben. Die Richtung bezieht sich dabei immer auf den Stand der Sonne. In Abbildung 7 befindet sich die Futterquelle 30° Richtung Osten, in Abhängigkeit zu der Sonne. Für die Bienen ist also nur wichtig, um wie viel Grad versetzt sich die Futterquelle rechts oder links von der Sonne weg befindet. Die Sammlerinnen sehen sich die Tänze der Kundschafterinnen an und entscheiden dann, zu welcher Futterquelle sie fliegen. Das erstaunliche an Bienen ist, zum einen, wie sich diese Art der Kommunikation über viele Jahre entwickelt hat, zum anderen, dass sie über weitere Kommunikationsarten verfügen. Sie ver-

---

<sup>12</sup> Vgl. Mandyam V. Srinivasan, et al. (2000).

fügen nicht nur über die direkte Kommunikation mithilfe der Tänze, sondern auch über indirekte Kommunikation. Beispiele hierfür wären Pheromone. Ein Fallbeispiel: Müssen die Wächterinnen Eindringlinge abwehren, setzen die Duftstoffe ab, die die anderen Bienen alarmieren. Die sich in der Umgebung befindlichen Bienen reagieren somit auf ihre veränderte Umwelt und riechen den Alarm. Sie eilen dann den Wächterinnen zur Hilfe. Ein dazugehöriges weiteres Beispiel ist, dass die Königin selbst Duftstoffe produziert, die sich durch die Bienen im ganzen Bienenstock und auch auf den Bienen selbst verteilt. Hierdurch riechen alle Bienen vom selben Stock gleich. Kommt nun eine Kundschafterin zu ihrem Stock zurück, riechen die Wächterinnen, dass diese Biene zum Bienenstock gehört.<sup>13</sup> Auch dieses Beispiel bezieht sich auf die indirekte Kommunikation der Bienen. Man kann erkennen, dass Bienen selbiges Prinzip wie die Ameisen nutzen: Kommunikation über Pheromone. Außerdem nutzen sie zusätzlich die Form der direkten Kommunikation, durch die Tänze, die im Reich der Insekten einzigartig sind. Das Schwarmverhalten, bzw. die Schwarmintelligenz kommt bei den Bienen zum Tragen, indem eine gewisse Streuung der Angaben von den ankommenden Kundschafterinnen existiert. Diese Streuung tritt immer dann auf, wenn mehrere Kundschafterinnen dieselbe Futterquelle gefunden haben und die Entfernung unterschiedlich angeben. Dies hat den Grund, dass die Entfernung nicht immer die gleiche ist, da evtl. nicht der direkte Weg genommen wurde. Die Sammlerinnen können diese Streuung mitteln und finden so meist immer dem exakten Ort der Futterquelle.<sup>14</sup> Eine genaue Erklärung einer solchen Mittelung anhand einiger Versuche bzw. der Schwarmintelligenz am Beispiel des Menschen, finden Sie im Kapitel 3. *Schwarmintelligenz*.

---

<sup>13</sup> Vgl. honig-und-bienen.de (o.J.).

<sup>14</sup> Vgl. Imkerpate.de (2014).

### 2.1.3 Fische

Bei den Fischen findet man sehr häufig riesige Schwärme. Egal ob im Salz- oder Süßwasser, das Leben im Schwarm bietet den Fischen meist nur Vorteile. Auch sie stehen seit vielen Jahrzehnten im Mittelpunkt der Schwarmforschung. Es war sehr lange unklar, wie sich so ein Schwarm überhaupt fortbewegt, geschweige denn wer diesen leitet. Damit sich ein solch kompliziert wirkender Schwarm fortbewegen kann, braucht man nur die unter 2. *Schwarmverhalten* erklärten Verhaltensregeln: Kohäsion, Separation und Alignment. Hiermit sind die Grundbausteine für das Fortbewegen im Schwarm zwar sichergestellt, aber es stellt sich weiterhin die Frage, wer dem Schwarm die Richtung vorgibt. Hierzu wurde, laut einem Artikel in der Zeitschrift *Der Spiegel*, von Jens Krause, einem Verhaltenswissenschaftler, ein Großexperiment mit 200 Menschen in einer Kölner Halle gestartet. Die Regeln hierfür waren identisch mit den drei oben genannten. Sie durften nicht miteinander kommunizieren, mussten ständig in Bewegung bleiben und einen bestimmten Abstand zu den benachbarten Teilnehmer einhalten. Auch durften sie sich in der großen Halle frei bewegen. Zu sehen war hier, dass nach einiger Zeit die Teilnehmer in einem großen Kreis durch die Halle liefen. Es bildete sich auch ein Kreis im Kreis, der in entgegengesetzter Richtung lief.<sup>15</sup> Dieses Verhalten wiesen auch Barrakudas auf. So konnte der Forscher viele Ähnlichkeiten zwischen Mensch und Fisch erkennen. Ein Schwarm benötigt also zuallererst einige Individuen, um als Schwarm zu gelten. Wie diese sich fortbewegen ist durch die 3 Grundregeln festgelegt, die durch das eben genannte Experiment bestärkt worden sind. Der Schwarm bewegt sich also nicht als komplexes Konstrukt, sondern nach einfachen Regeln, die im Instinkt der Fische enthalten sind. Im nächsten Abschnitt des Experiments wurden 5 der 200 Menschen angewiesen in eine bestimmte Richtung zu gehen, um den Schwarm so zu beeinflussen. Dies funktionierte nicht, weswegen hierfür 10 Menschen ausgewählt wur-

---

<sup>15</sup> Vgl. Dambeck, H. (2007).

den. Erst dann gelang es, den Schwarm zu lenken.<sup>16</sup> Somit sind dies mindestens 5% des menschlichen Schwarms, die den ganzen Schwarm lenken können. Doch warum 5% und funktioniert das auch bei Fischen? Ein weiterführender Versuch von Jens Krause zeigt, dass dieser Versuch auch auf einen Fischschwarm anwendbar ist. Da er den Fischen keine Anweisung geben kann, führte er das Experiment mithilfe von Roboterfischen durch, die vom Schwarm akzeptiert wurden und mithilfe von Magneten im Becken bewegt wurden. Es zeigt sich, dass dieser Wert einen gewissen Schwellenwert darstellt, ab diesem der Schwarm den Entscheidungen der 5% Folge leistet, ohne zu denken, es sei ein Irrtum eines einzelnen Individuums. Liegt die Anzahl der Individuen unter 5%, so folgt der Schwarm nicht.<sup>17</sup> Dies bestätigt, dass tatsächlich mindestens 5% des Schwarms nötig sind, um diesen zu lenken. Diese 5% setzen sich instinktiverweise aus den Individuen im Schwarm zusammen, die zuerst auf die Reize ihrer Umwelt reagieren. Es müssen also nicht zwangsläufig die leistungsfähigsten und ausdauerndsten Individuen sein, die, laut einem Artikel des Wissenschaftsmagazin *Proceedings of the Royal Society*, an der Spitze des Schwarms zu finden sind. Dies hat den Vorteil, dass diese mehr fressen bekommen als der restliche Schwarm. Die leistungsschwächeren Individuen befinden eher weiter hinten, um sich hier im Strömungsschatten der davor schwimmenden Fische zu befinden und um somit weniger Energie verbrauchen zu müssen.<sup>18</sup> Betrachtet man den Schwarm als Gesamtbild, sieht so ein Richtungswechsel sehr koordiniert und synchronisiert aus. Dieser gleichzeitige Richtungswechsel basiert überraschenderweise ebenfalls auf den oben genannten 3 Grundregeln des Schwarmverhaltens. Sobald mindestens 5% der Tiere, z.B. aufgrund von einem Angriff eines Raubfisches, eine andere Richtung einschlagen als der Schwarm, folgen leicht verzögert deren Nachbarn und daraufhin wiederum deren Nachbarn usw. (vgl. Abbildung 8).

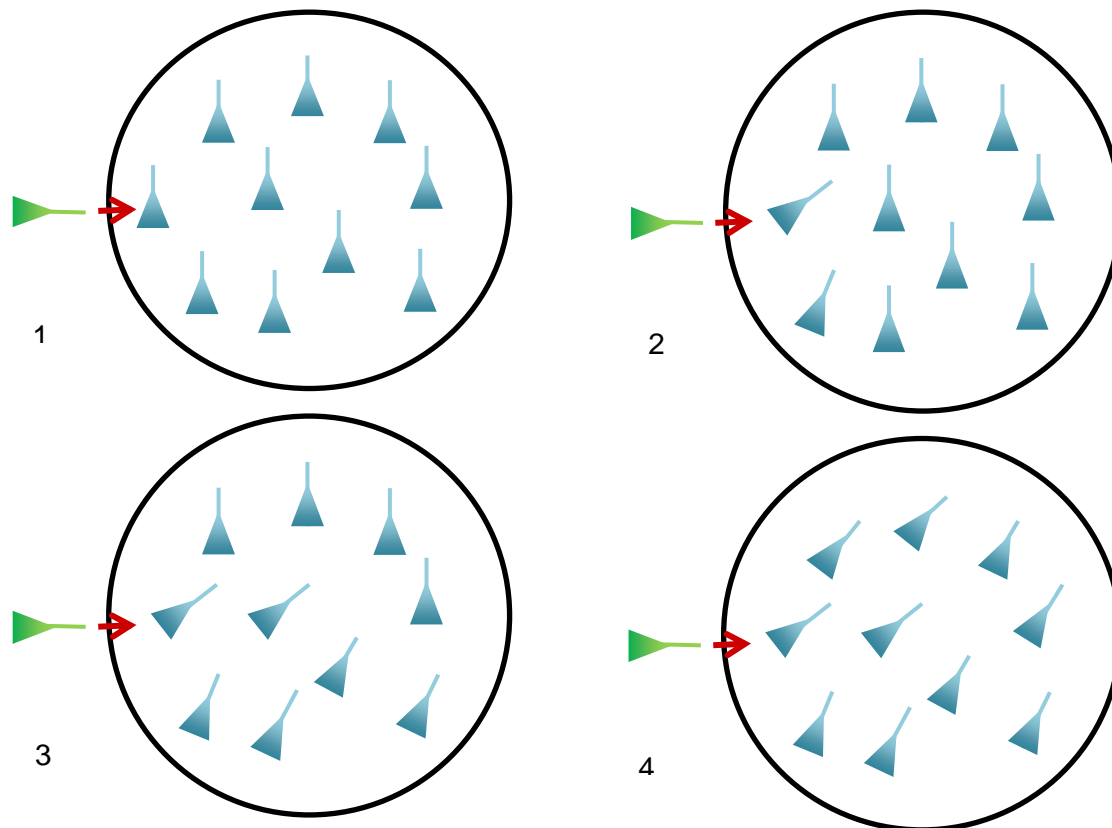
---

<sup>16</sup> Vgl.Ebenda S.15.

<sup>17</sup> Vgl.Stober,A. (2016).

<sup>18</sup> Vgl. S.Killen,S. , et al. (2011).

Laut Krause ändert sich die Bewegung der Fische Impulsartig binnen weniger Millisekunden. Dies konnte er nur mithilfe einer Hochgeschwindigkeitskamera filmen und danach auswerten.<sup>19</sup>



**Abbildung 8: Richtungswechsel des gesamten Schwarms**

In Abbildung 8 ist der Räuber (grüner Pfeil) der Grund, warum die Fische (blaue Pfeile) schlagartig ihre Richtung wechseln. Zu sehen ist in 4 Schritten, wie die Individuen Impulsartig die Richtung ändern. Dieser Vorgang ist ohne Hilfsmittel mit dem bloßen Auge nicht zu erkennen, da die Tiere mithilfe ihres Instinkts und ihrem sehr empfindlichen Seitenlinienorgan sehr schnell reagieren können. Aus dieser Reihe von Experimenten kann man Schlussfolgern, dass hier, wie auch beim großen Ameisenstaat, eine hohe instinktive Art der Selbstorganisation vorliegt, der lediglich 3 Verhaltensregeln als

<sup>19</sup> Vgl. Axel Springer SE (2009).

Grundlage dienen. Es wurden ebenfalls viele Parallelen zu den Menschen aufgezeigt, wodurch man sagen kann, dass Menschen auch ein gewisses Maß an Schwarmverhalten besitzen. Als kleines Beispiel dient hier eine Szene in einem Flughafen. Viele steigen aus dem Flugzeug aus und folgen denjenigen, die zielgerichtet Richtung Ausgang laufen, ohne selbst aktiv nach einem Ausgang zu suchen. Ein weiteres Beispiel wäre auch, dass sich Menschen in einem Brandfall an einen Ausgang drängeln, obwohl es weitere Ausgänge gibt, die so gut wie frei sind. Es gibt noch viele weitere solcher Fälle, die bestätigen, dass Menschen ein ähnliches Schwarmverhalten wie Fische aufweisen.

Durch den Schwarm können Fische schneller Fressfeinde ausfindig machen und auf diese reagieren, da bekanntlich viele Individuen mehr sehen als ein einzelnes. Fischschwärme repräsentieren, genau wie die Ameisen und Bienen, dass mithilfe weniger Regeln ein komplex wirkender und agierender Superorganismus entsteht, der Probleme lösen kann, wozu ein einzelnes Individuum definitiv nicht in der Lage wäre. Laut der Definition für Schwarmverhalten und dessen drei Grundregeln, stellt, im Vergleich zu den Ameisen und den Bienen, der Fischschwarm somit das passendste Paradebeispiel eines Tierschwarms dar.

## **2.2 Schwarmverhalten in der Technik**

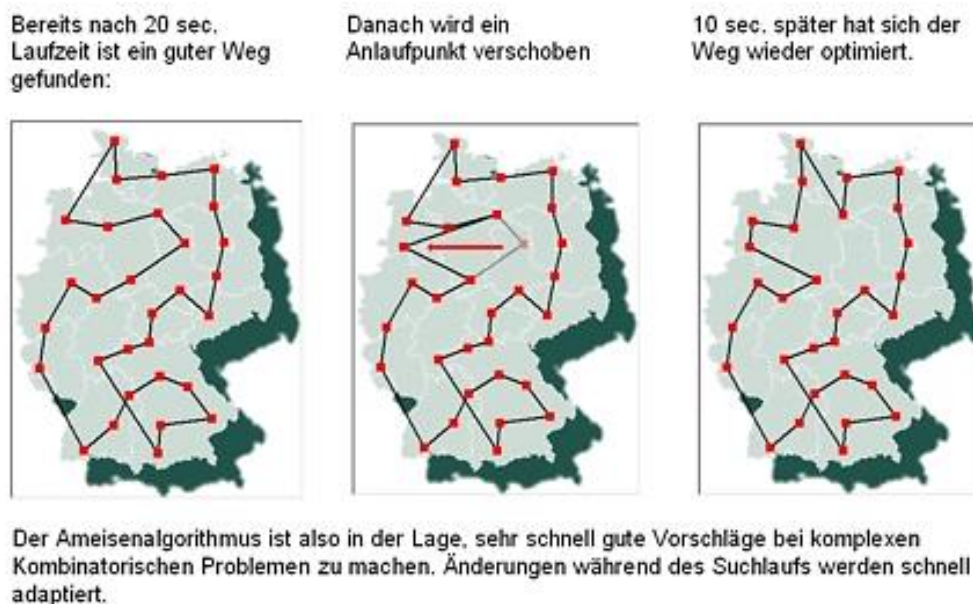
In Kapitel 2.1 *Schwärme in der Tierwelt* wurden verschiedene Verhaltensmuster aus Beispielen in der Natur betrachtet und analysiert. Die Tierwelt hat es geschafft mithilfe einfacher Regeln ein scheinbar komplexes Verhalten zu simulieren, in welchen das einzelne Individuum erst im Zusammenspiel mit seinen Artgenossen schlau erscheint. Einige Wissenschaftler haben es bereits geschafft dieses Phänomen aufzugreifen und in der Technik zu nutzen.

Das Kapitel umfasst somit nicht nur Beispiele von wirklichen Schwärmen in der Technik, wie in Kapitel 2.2.4 *S-Bots*, sondern auch solche, wie ein Schwarmverhalten aus der Natur in der Technik beispielsweise durch einen davon inspirierten, erstellen Algorithmus nutzbar gemacht werden konnte.



## 2.2.1 Ant Colony Optimization Algorithm (ACO)

Der durch das natürliche Beispiel der Ameisen basierende (siehe 2.1.1 *Ameisen*) Ameisenalgorithmus überführt ein beliebiges Problem in einen Graphen. Hierbei wird das Problem der Wegfindung behandelt, in dem der kürzeste Weg von A nach B herausgefiltert wird. So wie die unterschiedlichen Wege, die die Ameise einschlagen kann, werden auch die verschiedenen Lösungswege im Graph dargestellt und gewichtet.<sup>20</sup> Ziel ist es, den Weg zum Ziel, unter der Berücksichtigung der minimalen Kosten, zu finden. Hierzu werden zyklisch virtuelle Ameisen über den Graphen laufen gelassen. Am Anfang haben sämtliche Wege keine Pheromonspur. Nach einem Zyklus werden die Pheromonwerte entsprechend angepasst, wenn Ameisen über die Wege gelaufen sind. Auch werden die Pheromonkonzentrationen der Wege reduziert, wenn diese nicht zyklisch belaufen werden.



**Abbildung 9: Problem des Handlungsreisenden mit ACO (Quelle: [https://upload.wikimedia.org/wikipedia/commons/1/1a/TSP\\_screendump.jpg](https://upload.wikimedia.org/wikipedia/commons/1/1a/TSP_screendump.jpg))**

<sup>20</sup> Vgl. Dorigo, M. / Stützle, T. (2004).

Der Ameisenalgorithmus kann schon jetzt für einige Problemstellungen genutzt werden, wie z.B. für das Problem des Handlungsreisenden (TSP). Dies ist ein Optimierungsproblem, dessen Aufgabe darin besteht, den kürzesten Weg des Handlungsreisenden für den Besuch mehrerer Städte zu finden (vgl. Abbildung 9). Weitere Anwendungsmöglichkeiten für diesen Algorithmus wären unter anderem Routenplanung und Routenoptimierung für Transportdienste.

### **2.2.2 Particle Swarm Optimization Algorithm (PSO)**

Die Partikelschwarmoptimierung orientiert sich, wie der oben genannte Ameisenalgorithmus an Tierschwärmen. Vor allem aber an Fisch- und Vogelschwärmen. Die Grundregeln eines Schwarms, also Kohäsion, Alignment und Separation, werden hier auf ein Problem angewandt, in dem sich die einzelnen Schwarmpartikel (auch Boids genannt), also die Individuen, in einem, an das Problem angepassten, Suchraum bewegen, um es dadurch zu lösen.<sup>21</sup> So wie die Schwarmtiere selbst, unterliegen die Partikel auch einigen Regeln bzw. besitzen vorausgesetzte Eigenschaften.

Jedes Partikel:<sup>22</sup>

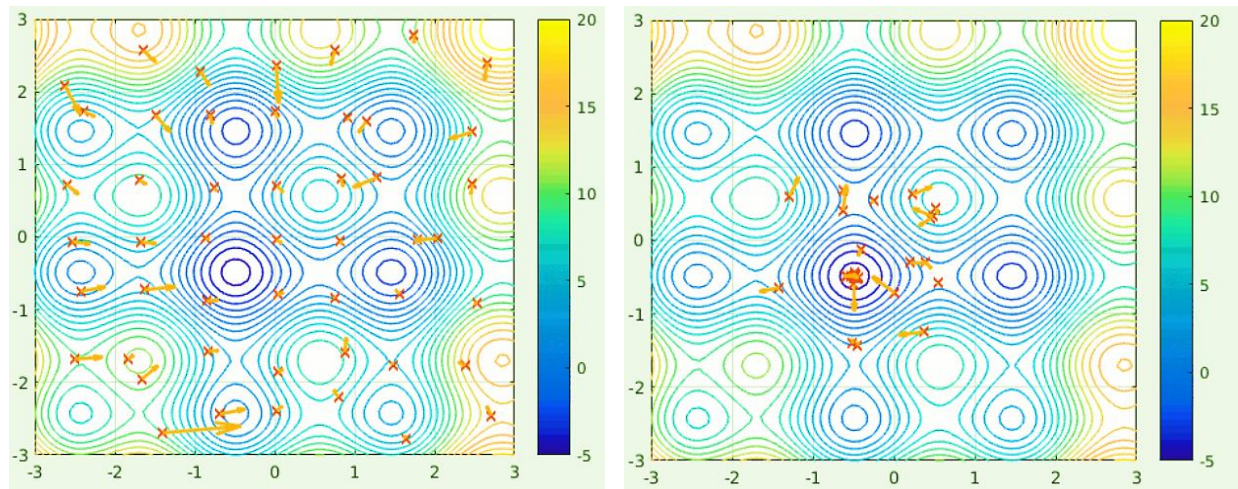
- besitzt einen zufälligen Startpunkt im Suchraum
- bewegt sich frei im Raum und besitzt daher eine Geschwindigkeit
- sucht das Optimum, sprich die beste Position
- erinnert sich an seine eigene beste Position und den Funktionswert an dieser
- kennt seine Nachbarn und deren Funktionswerte
- kennt die beste globale Position und den dazugehörigen Funktionswert

---

<sup>21</sup> Vgl. Bäckert, B., et al. (2016), S.9

<sup>22</sup> Vgl. Liu, Yushan (2014), S.2

Da es sich hier um ein matheheuristisches Verfahren handelt, kann dieses Verfahren anwenden, um z.B. ein Minimum einer numerischen Funktion zu finden (vgl. Abbildung 10).



**Abbildung 10: Partikelschwarm sucht ein globales Minimum einer Funktion (Quelle: <https://de.wikipedia.org/wiki/Partikelschwarmoptimierung#/media/File:ParticleSwarmArrowsAnimation.gif>)**

In Abbildung 10 kann man den Vorteil eines Schwarms bei der Suche nach dem globalen Minimum sehr gut erkennen. Die Schwarmpartikel werden zufällig im Suchraum angeordnet und eine zufällige Geschwindigkeit zugeordnet. Während der Optimierung berechnen die Partikel ständig ihre neue Geschwindigkeit und ihre Position im Suchraum. Die Bewegungsrichtungen werden durch einen Vektor visualisiert. Nachdem die Funktion analysiert worden ist, erfolgt die Bestimmung bzw. Auswertung der globalen bzw. der eigenen besten Position im Raum. Ist die persönliche Position besser als die globale, wird diese zur neuen globalen Position. Nach dieser werden die Partikel ausgerichtet, bzw. neue Geschwindigkeiten zugeordnet und deren Position abermals aktualisiert.<sup>23</sup> Ist dies geschehen, erfolgt eine erneute Auswertung der besten Positionen und Ausrichtung der gesamten Partikel. Dies geschieht solange, bis die Abbruchbedingung er-

<sup>23</sup> Vgl. Bäckér, B., et al. (2016), S.13

füllt ist, z.B. wenn sich die globale Position eine gewisse Zeit lang nicht mehr ändert und somit das Minimum der Funktion gefunden wurde. Zu erkennen ist, dass sich die meisten Partikel nach einer gewissen Zeit an dem globalen Minimum häufen. Darüber hinaus kann man das Optimierungsverfahren auch auf das Problem des Handlungsreisenden<sup>24</sup> oder zur Objektlageerkennung zur automatisierten Entnahme von bestimmten Objekten<sup>25</sup> anwenden.

### **2.2.3 Artificial Bee Colony Algorithm (ABC)**

Der Artificial Bee Colony Algorithm, zu Deutsch: künstlicher Bienenkolonie Algorithmus, ist genau wie die Partikelschwarmoptimierung ein Optimierungsverfahren. Dieser orientiert sich an der effizienten Nahrungssuche der Bienen. Auch hier existiert ein Suchraum, in dem sich die Bienen frei bewegen. Jedes mögliche Ergebnis stellt eine Futterquelle dar. Grundlage bildet hier die Bienenkolonie. Die eine Hälfte der Kolonie besteht aus Arbeiterinnen und Scouts, während die andere Hälfte aus beobachtenden Bienen besteht, welche sich den Tanz der Scouts anschauen und sich für die wahrscheinlich beste Futterquelle entscheiden.<sup>26</sup> Eine Arbeiterin ist am Anfang einer festen Futterquelle zugeordnet. Ziel ist es, in jeder Iteration eine benachbarte Futterquelle, sprich eine benachbarte Lösung für eine Arbeiterin zu identifizieren. Jeder beobachtenden Biene wird zufällig einer Arbeiterin zugeordnet. Für jede neu zugeordnete beobachtende Biene wird eine neue benachbarte Futterquelle für die Arbeiterin definiert. Wurde eine benachbarte Futterquelle identifiziert, wird verglichen, ob diese qualitativ besser ist (vgl. Abbildung 11). Ist dies der Fall, wird die benachbarte Futterquelle als neue Lösung für diese Arbeiterin gesetzt. Wird die Abbruchbedingung erreicht und die Arbeiterin hat

---

<sup>24</sup> Vgl. Bäcker, B., et al. (2016).

<sup>25</sup> Vgl. Ledermann, Thomas (2012).

<sup>26</sup> Vgl. Morillo, Oscar (2014).

keine benachbarte und zugleich qualitativ bessere Futterquelle identifiziert, wird diese zu einem Scout und sucht nach einer neuen zufälligen Futterquelle.<sup>27</sup>

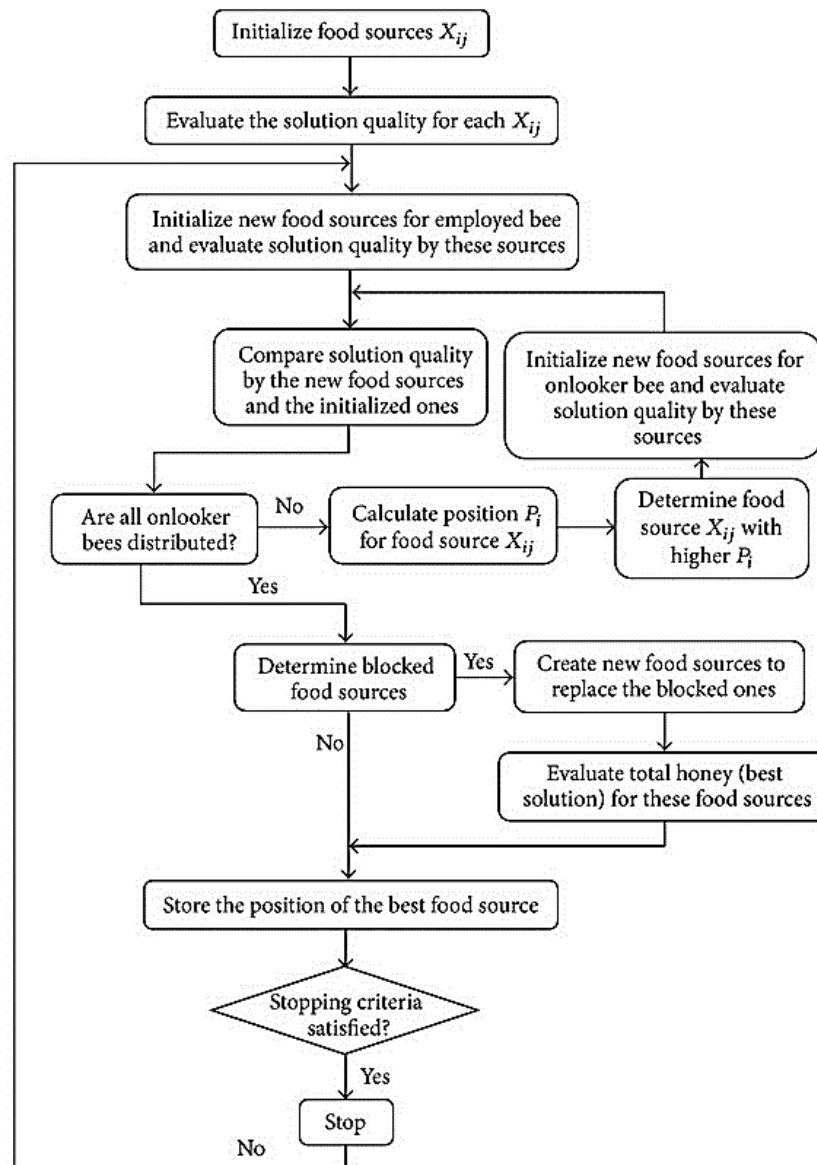


Abbildung 11: Flussdiagramm des ABC Algorithmus (Quelle: [https://www.researchgate.net/figure/Flowchart-of-the-ABC-algorithm\\_fig1\\_259957594](https://www.researchgate.net/figure/Flowchart-of-the-ABC-algorithm_fig1_259957594))

<sup>27</sup> Vgl. Bosse, Sascha (2016).

Natürlich gibt es noch wesentlich mehr Algorithmen und Ansätze, die von Schwärmen aus der Tierwelt inspiriert wurden, auf die im nachfolgenden nicht genauer eingegangen wird. Diese Algorithmen sind folgende:

- Firefly Algorithm
- Monkey Search Algorithm
- Roach Infestation Optimization
- Jumping Frogs Optimization
- Bacterial Foraging Algorithm
- Artificial Immune System Algorithm
- Glowworm Swarm Optimization

#### **2.2.4 Swarm-Bots**

Mithilfe des Schwarmverhaltens wurden neue Ideen für die heutige Robotik entwickelt. Kernelement für Roboterschwärme sind die einzelnen Schwarmroboter, auch S-Bots oder Agent genannt, die so einfach wie möglich aufgebaut und so robust wie möglich konstruiert werden. Durch die einfache Konstruktion soll eine gewisse Robustheit und Ausfallsicherheit erreicht werden.

Mit dem MARS Projekt wird versucht, Roboterschwärme für die Landwirtschaft zu nutzen. MARS steht für Mobile Agricultural Robot Swarms und besteht aus 6 bis 12 Robotern, die zusammen eine Flächenleistung von 10.000 Quadratmeter pro Stunde besitzen. Laut Fendt werden die Roboter werden mithilfe von Satellitennavigation gesteuert und stellen ihre Informationen über eine Cloud zur Verfügung. Zusätzlich existiert eine Logistik Einheit (vgl. Abbildung 12), die den Roboterschwarm transportiert, diesen mit Strom versorgt (die einzelnen Roboter müssen zum Aufladen in die Logistik Einheit fahren), das Saatgut enthält und die Kommunikationszentrale des Schwarms darstellt.



Hierdurch ist es möglich, egal von welchem Ort, die Saat zu konfigurieren, den aktuellen Status des Schwarms anzeigen zu lassen sowie Updates „Over-the-Air“ durchzuführen. Roboterschwärme in der Landwirtschaft einzusetzen, bringt enorm viele Vorteile mit sich. Sollte ein Schwarmroboter ausfallen, werden sämtliche Pfade neu berechnet und die verbleibenden Roboter übernehmen die Arbeit des Roboters. Darüber hinaus können die Roboter mit verschiedenem Saatgut bestückt werden, wodurch man strukturiert verschiedene Pflanzensorten auf einem Feld anbauen kann. Durch die hohe Flexibilität des Schwarm und der autonomen Arbeitsweise des ganzen Systems, ist es möglich, 24 Stunden, 7 Tage in der Woche das Land zu bewirtschaften. Ein weiterer Vorteil der Roboter ist, dass diese elektrisch angetrieben werden und somit wesentlich umweltschonender sind, als große Traktoren. Aufgrund des geringen Gewichtes der Roboter (ca. 50kg), ist dementsprechend auch die Bodenbelastung wesentlich geringer.<sup>28</sup> Ein wesentlicher Nachteil des Systems sind die wahrscheinlich hohen Anschaffungskosten, zu denen bisher noch keine Angaben vom Hersteller gemacht wurden.



Abbildung 12: Das MARS System (Quelle: [http://gardsdrift.no/sites/all/files/styles/fullwidth/public/Arkiv/gardsdrift/bildefelt/fendt\\_mars\\_2.jpg?itok=H9JXNVVe&c=7be8aa673d757b262ccc602b3aecf2b8](http://gardsdrift.no/sites/all/files/styles/fullwidth/public/Arkiv/gardsdrift/bildefelt/fendt_mars_2.jpg?itok=H9JXNVVe&c=7be8aa673d757b262ccc602b3aecf2b8))

<sup>28</sup> Vgl. Fendt (2018).

Darüber hinaus gibt es noch wesentlich mehr Projekte, in denen S-Bots Anwendung finden. Beispiele Hierfür sind unter anderem:

- Bauen von Häusern oder beliebigen Strukturen mithilfe von S-Bots, inspiriert durch Termiten<sup>29</sup>
- Drohnenschwärme aus sogenannten Logistikdrohnen zum Ausliefern von Lieferungen jeglicher Art, wodurch diese schneller zugestellt werden können<sup>30</sup>
- Drohnenschwärme auf dem Mars zum kartografieren der Marsoberfläche<sup>31</sup>
- Drohnenschwärme um Feuer zu löschen, da diese schneller vor Ort sind und auch an schlecht zugänglichen Stellen eingesetzt werden können<sup>32</sup>
- Militärische Anwendungen, wie bewaffnete Drohnenschwärme, um den Bodentruppen in gefährlichen Situationen Feuerschutz zu gewährleisten<sup>33</sup>
- Drohnenschwärme zum Aufbauen von Kommunikationsnetzwerken in Krisengebieten, um die Kommunikation und Organisation der Helfer zu gewährleisten<sup>34</sup>

Zu sehen ist hier eine rasante Zunahme in der Nutzung von Roboterschwärmen in der Technik, um Kosten, Gefahren und Aufwand zu minimieren. Klar wird auch, dass der Schwarm einen deutlichen Mehrwert sowie eine wesentlich gesteigerte Ausfallsicherheit mit sich bringt, im Gegensatz zu einem einzelnen Roboter.

---

<sup>29</sup> Vgl. Werfel, J. (2016).

<sup>30</sup> Vgl. Deutsche Post AG (2016).

<sup>31</sup> Vgl. Bayrischer Rundfunk (2017).

<sup>32</sup> Vgl. ITG Fotoflug (2017).

<sup>33</sup> Vgl. Barrie, A (2018).

<sup>34</sup> Vgl. FOCUS Online (2010).



### 3. Schwarmintelligenz

Die Begriffe Schwarmverhalten und Schwarmintelligenz werden in der Literatur häufig als Synonym benutzt, da es sehr umstritten ist, ab wann genau man von Schwarmintelligenz spricht. Die Begriffe Schwarmintelligenz und Schwarmverhalten kann man jedoch sehr gut voneinander unterscheiden, da die Definitionen von Verhalten und Intelligenz ebenfalls eindeutig unterschiedlich sind.

Laut Duden bedeutet das Wort Verhalten, dass die Individuen des Schwarms „in bestimmter Weise auf jemanden, etwas in einer Situation o. Ä. reagieren“<sup>35</sup>. Dies bestätigt, dass, wie in Kapitel 2. *Schwarmverhalten* schon aufgeführt, das Schwarmverhalten das simple Verhalten der Individuen innerhalb eines Schwarms und deren Reaktion auf die Reize ihrer Umwelt bedeutet.

Die Schwarmintelligenz, oder auch kollektive Intelligenz genannt, entsteht erst, indem einzelne Entscheidungen bzw. Reaktionen eines Individuums das scheinbar intelligente Verhalten des ganzen Schwarms beeinflussen. Ein Phänomen, welches lange Zeit unerklärlich schien. Man spricht hier nicht etwa vom im Duden definierten Intelligenzbegriff, nämlich die „Fähigkeit [...], abstrakt und vernünftig zu denken und daraus zweckvolles Handeln abzuleiten“<sup>36</sup>, sondern vielmehr von einer sehr hohen Form der Selbstorganisation und der Kommunikation. Am Beispiel eines, in Kapitel 2.1.1 *Ameisen* genannten, Ameisenstaats lässt sich der Begriff Schwarmintelligenz sehr deutlich veranschaulichen. Betrachtet man eine einzelne Ameise, wird klar, dass das Individuum über keine höhere Intelligenz verfügen muss. Durch die hohe Selbstorganisation des Ameisenstaats und die Reaktion auf Umwelteinflüsse sowie die Kommunikation der Individuen untereinander, entsteht erst die vermeintliche und augenscheinliche Schwarmintelligenz, da das Verhalten des Schwarms sinnvoll und intelligent erscheint. Der Begriff In-

---

<sup>35</sup> Bibliographisches Institut GmbH (2018a).

<sup>36</sup> Bibliographisches Institut GmbH (2018b).

telligenz fällt hierbei im Zusammenhang mit einem Gruppengedächtnis, welches dafür sorgt, dass verschiedene Probleme nicht individuell, sondern im Schwarmverbund gelöst werden.<sup>37</sup> Schwarmintelligenz setzt also ein vernünftiges und eigenverantwortliches Denken und Handeln eines Individuums voraus. Dies ist bei einem Tierschwarm nicht gegeben, außer dieser hätte eine zentrale Einheit, welche Informationen auswerten und den Schwarm dementsprechend steuern würde.

Ein passendes Beispiel für den Begriff Schwarmintelligenz lieferte Francis Galton schon im Jahr 1907. Auf einer westenglischen Nutztiermesse ließ er 787 Personen das Gewicht eines Ochsen schätzen. Hierzu mussten die Befragten, darunter auch einige Experten wie Metzger und Farmer, unabhängig voneinander das Gewicht schätzen. Der Mensch an sich ist in der Lage, eigenverantwortlich und logisch zu denken, danach zu handeln und dadurch Probleme zu lösen. Hierdurch ist für dieses Beispiel die Definition der Intelligenz zutreffend. Das Gewicht des Ochsen lag bei 1.207 Pfund (ca. 547kg). Der Median aller Schätzungen der Teilnehmer lag erstaunlicherweise bei 1.198 Pfund (ca. 543kg). Dies bedeutet eine Abweichung von lediglich 0,8 Prozent. Hiermit war der Median exakter als jede Einzelschätzung.<sup>38</sup> Francis Galton bewies somit, dass eine Gruppe von Menschen unter bestimmten Bedingungen, wie z.B. ein solcher Schätzwettbewerb und ohne Kommunikation untereinander, intelligenter sein kann, als die darin befindliche intelligenteste Person. Selbiges Experiment wurde im Jahr 2008 von Mathematiker der Bremer Universität durchgeführt. Allerdings mussten die 150.000 Befragten hier die Anzahl verkaufter Lose einer Tombola schätzen. Es wurden insgesamt 10.788 Lose verkauft. Der Median der Schätzungen lag hier bei 9.834 Losen. Auch hier war der Median genauer als jede Expertenschätzung, was den Versuch von Francis Galton bestärkt.<sup>39</sup> Verblüffend ist ein Artikel der wissenschaftlichen Fachzeit-

---

<sup>37</sup> Vgl. Pitscher, L. (2008) S. 3 ff.

<sup>38</sup> Vgl. Galton, F. (1907) S.450 f.

<sup>39</sup> Vgl. Riccò, J. (2008).

schrift *Proceedings of the National Academy of Sciences* aus dem Jahr 2011, in dem über die Durchführung eines Versuchs von Dirk Helbing berichtet wird. Dieser Versuch war ein ähnlicher Versuch, wie der von Francis Galton. Hier wurden 144 Studenten befragt. Diese mussten ebenfalls Werte Schätzen, wie z.B. die Anzahl der Morde in der Schweiz im Jahr 2006. Bei diesem Versuch kam auch selbiges Ergebnis wie bei den Versuchen von Galton und den Mathematikern der Bremer Universität zum Vorschein. Wurden die Schätzungen unabhängig voneinander abgegeben, war der Median sehr nah an dem richtigen Wert. Erfuhren die Befragten die Schätzwerte vorheriger Studienteilnehmer, verschwanden zwar die einzelnen Extremwerte, der Median aber entfernte sich deutlich vom richtigen Ergebnis.<sup>40</sup> Für detaillierte Grafiken zu diesem Versuch vgl. Anhang A1.

Durch diesen Versuch lässt sich sehr gut die Wichtigkeit der Rahmenbedingungen eines solchen Versuchs sowie den sozialen Einfluss der Individuen im Schwarm feststellen. Während in den bisher, von Galton und den Mathematikern der Bremer Universität, durchgeführten Versuchen unabhängig voneinander geschätzt wurde, durften im zweiten Teil des Versuchs von Helbing die Teilnehmer vorherige Schätzwerte für die eigene Schätzung nutzen. Zu sehen ist ein sozialer Einfluss der Teilnehmer, da diese sich eher an den Ergebnissen anderer orientierten, als an der eigenen Vermutung. In diesem Zusammenhang wird oft der Begriff „Schwarmdummheit“ genannt. Dieser wird von vielen als Gegenkonzept für die Schwarmintelligenz benutzt. Wie der Versuch von Helbing zeigt, herrscht ein schmaler Grat zwischen Schwarmintelligenz und Schwarmdummheit. Dieser schmale Grat stellt den sozialen Einfluss, den die einzelnen Individuen aufeinander haben, dar. Vergleicht man den sozialen Einfluss von Menschen und Tieren im Schwarm, kann man sehr leicht zu dem Ergebnis kommen, dass die Tiere auch bei gewisser Unsicherheit ihren Instinkten weiterhin folgen bzw. ihr Verhaltensmuster nicht verlassen, während die Mehrheit der Menschen sich hier sozial stärker beeinflussen

---

<sup>40</sup> Vgl. Lorenz, J. / Rauhut, H. (2011).

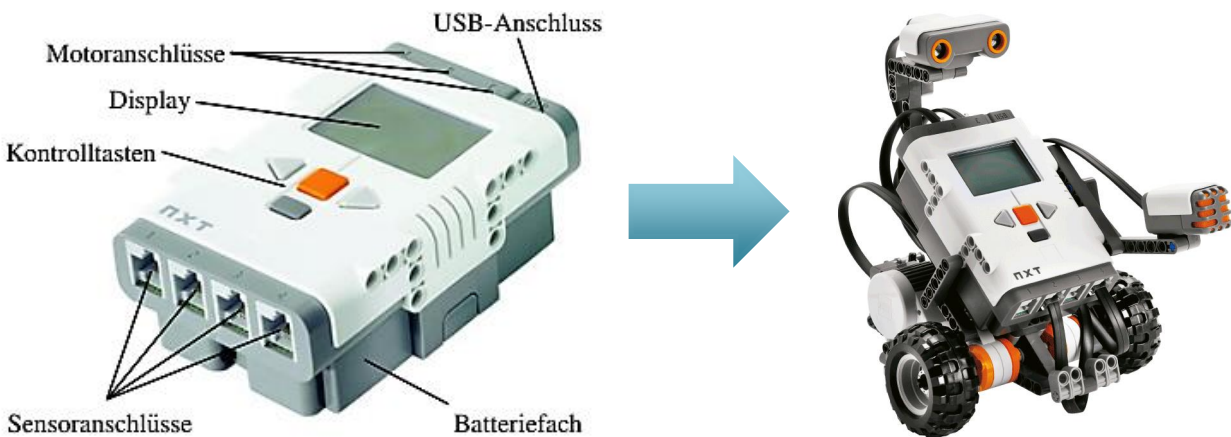
lässt und nicht mehr nach dem eigenen Interesse handelt. Und zwar von den Individuen die ihre Meinung durchsetzen und von dieser überzeugt sind oder gut manipulieren können. Der Mensch kann zwar seinen eigenen Verstand benutzen, neigt aber in einer großen Gruppe oder bei Unsicherheit dazu, sich an anderen zu orientieren. Hier steckt das Schwarmverhalten im Menschen und gleichzeitig auch die Schwarmdummheit.

Schaltet man die soziale Beeinflussung durch Rahmenbedingungen, wie z.B. unabhängige Schätzungen oder zu frühe Kommunikation aus, kann der Mensch die Schwarmintelligenz effizient für sich nutzen, ohne dadurch negativ beeinflusst zu werden. Da beim Mensch der soziale Einfluss am größten ist, besteht besonders für ihn die Gefahr der Schwarmdummheit, da er sich schnell an der Mehrheit orientiert.

Zusammenfassend lässt sich also sagen, dass man die Begriffe Intelligenz und Verhalten an sich klar abgrenzen kann, diese aber in Bezug auf einen Tierschwarm ineinander überfließen bzw. aufeinander aufbauen. Denn ohne ein instinktives Verhalten der einzelnen Schwarmtiere, können diese nicht auf die Reize ihrer Umwelt reagieren und dadurch auch keine Probleme im Verbund lösen, was den Schwarm für uns Menschen erst intelligent wirken lässt. Der Mensch ist in der Lage Schwarmintelligenz effizient nutzen zu können, er ist dadurch aber auch anfälliger, Schwarmdumm zu werden, da er durch soziale Beeinflussung in sein Schwarmverhalten bzw. Herdenverhalten fällt und sich an anderen orientiert anstatt an seinen Ideen und Interessen festzuhalten.

## 4. Lego Mindstorms

Lego Mindstorms ist eine Produktreihe des Herstellers Lego. Sie stellt einen programmierbaren Microcontroller zur Verfügung. Dieser bildet das Kernstück des Roboters dar. An diesen werden die beiden Elektromotoren und verschiedene Sensoren angeschlossen (vgl. Abbildung 9). Deswegen lässt sich diese Produktreihe sehr gut für den Bereich der Robotik verwenden, da hiermit einfache Roboter und Systeme aufgebaut und programmiert werden können. In dieser Studienarbeit werden Roboter der Generation Lego Mindstorms NXT, die Vorgängergeneration der aktuellen EV3-Generation, verwendet. Die erstellten Programme werden entweder über Bluetooth oder über die USB 2-Schnittstelle in den Speicher des Microcontrollers geladen. Ist dieser mit dem PC verbunden, kann man den Ablauf vom PC aus starten oder, falls er nicht mit einem PC verbunden ist, auch über die Kontrolltasten auf dem Microcontroller selbst.

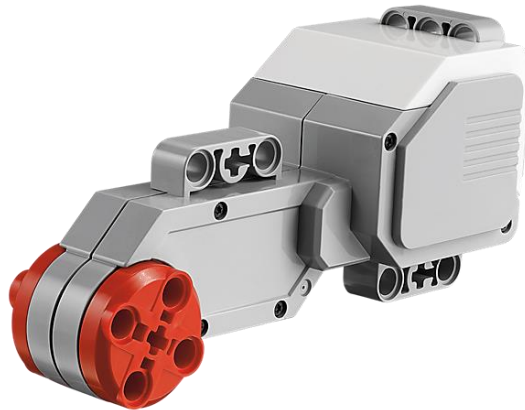


**Abbildung 13: Lego NXT (Quelle: Schmidt,D./Berns,K., Programmierung mit Lego Mindstorms NXT:Robotersysteme, Entwurfsmethodik, Algorithmen, Springer Verlag,2010, S.42)**

Im nachfolgenden wird auf die Sensorik und Aktorik des Lego Mindstorms NXT eingegangen und erklärt.

Die Aktorik ist eines der wichtigsten Bauelemente, da ohne die Elektromotoren das Individuum bewegungsunfähig wäre und man somit kein Schwarmverhalten nachbilden könnte. Der NXT verfügt über zwei Servomotoren, die auf der oberen Seite des

Microcontrollers an diesen angeschlossen werden. Servomotoren sind Elektromotoren, bei denen man die Geschwindigkeit und die Winkel kontrollieren kann (vgl. Abbildung 10). Sobald diese verbunden sind, kann man sofort mit dem Programm auf diese zugreifen.



**Abbildung 14: Servomotor des NXT (Quelle: [https://sh-s7-lives.legocdn.com/is/image/LEGO/45502?\\$main\\$](https://sh-s7-lives.legocdn.com/is/image/LEGO/45502?$main$))**

Die Sensorik besteht aus mehreren Komponenten, wie einen Tastsensor, einem Ultraschallsensor, einem Farbsensor und einem Geräuschsensor.

Der Tastsensor ist ein einfacher Sensor, der auf Berührung reagiert, wenn z.B. der Roboter gegen ein Hindernis fährt. Aus Abbildung 11 kann man entnehmen, dass dieser nach einem Federprinzip funktioniert. Sobald die Feder, durch das fahren an das Hindernis, zusammengedrückt wird, wird der Stromkreis unterbrochen. Dieser Stromkreis wird vom Microcontroller überwacht und ermöglicht es, im Programm darauf zu reagieren. Für diese Studienarbeit ist dieser Sensor eher nicht geeignet, da Schwarmtiere sich nicht mithilfe von Berührung, sondern mithilfe ihrer Sicht orientieren.

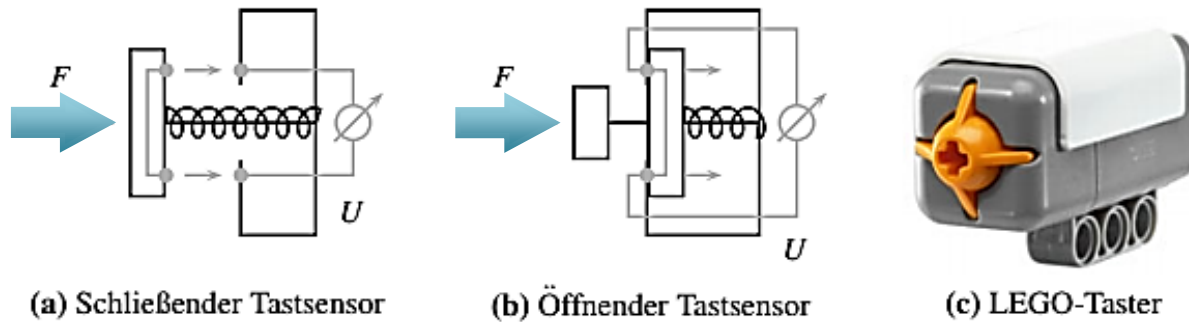


Abbildung 15: Tastsensor des NXT (Quelle: Schmidt,D. /Berns,K., Programmierung mit Lego Mindstorms NXT:Robotersysteme,Entwurfsmethodik,Algorithmen,Springer Verlag,2010, S.50)

Hier kommt der Ultraschallsensor zum Tragen (vgl. Abbildung 12 (b)). Mit diesem können Entfernungen mithilfe von Ultraschall berechnet werden. Hier werden Töne im hochfrequenten Bereich ausgesendet und die Zeit gemessen, wie lange es braucht, bis das Echo am Sensor antrifft (vgl. Abbildung 12 (a)). Dieser Sensor stellt in gewissen Maßen das Blickfeld eines Individuums dar. Im Programm kann man z.B. den Abstand bestimmen, den das Individuum zu Hindernissen halten soll. Ist dieser Abstand erreicht kann man entweder den Roboter stoppen oder darauf reagieren und eine andere Richtung einschlagen.

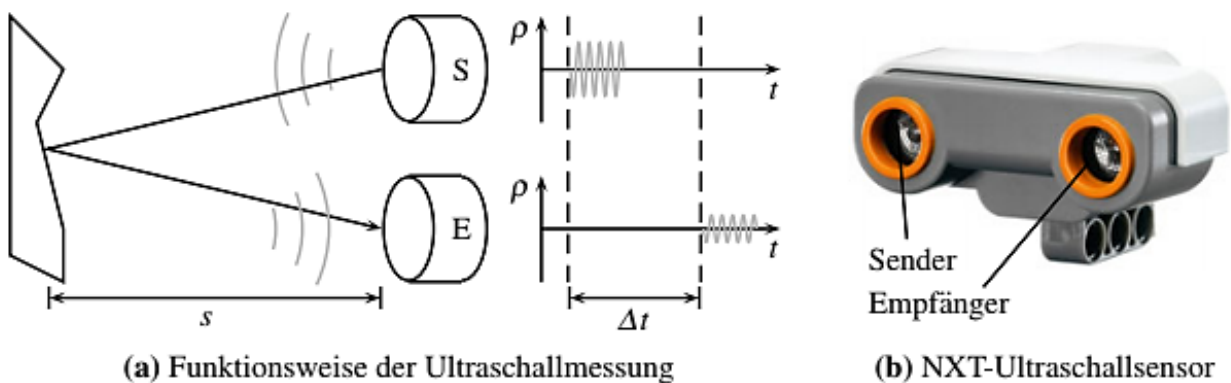


Abbildung 16: Ultraschallsensor des NXT (Quelle: Schmidt,D. /Berns,K., Programmierung mit Lego Mindstorms NXT:Robotersysteme,Entwurfsmethodik,Algorithmen,Springer Verlag,2010, S.51)



Der Farbsensor kann für verschiedene Versuche sehr hilfreich sein. Zum einen kann man den Räuber, der sich auf einen Schwarm zubewegt, mit einer anderen Farbe kennzeichnen, als die Schwarmtiere. Hierdurch kann der Roboter dann zwischen Schwarmmitglied und Fressfeind unterscheiden und entsprechend das Schwarmverhalten fortsetzen oder ein Ausweichprogramm durchführen. Zum anderen kann hier Futter gekennzeichnet werden, wonach der Schwarm aktiv auf der Suche ist. Der unter Abbildung 13 erkennbaren Farbsensor bestrahlt hierfür die entsprechende Oberfläche mit 3 LEDs, die alle drei eine unterschiedliche Farbe haben. Das zurückkommende Licht wird mithilfe einer Fotodiode gemessen und ausgewertet.<sup>41</sup>



**Abbildung 17: Farbsensor des NXT (Quelle: <http://cdn1.preisroboter.de/detail/6ee2f8557b18c986f5261afd397de763>)**

Der letzte Sensor des NXT ist der Geräuschsensor (vgl. Abbildung 14). Ein Fallbeispiel für die Verwendung des Sensors könnte der oben genannte Schwarm sein, der Futter sucht und dieses mithilfe des Farbsensors erkennt. Damit der restliche Schwarm folgt, kann der Roboter, der das Futter gefunden hat, ein bestimmtes Geräusch machen, worauf die anderen Roboter reagieren und ebenfalls zur Futterquelle stoßen. Der Geräuschsensor empfängt die Schallwellen der Umgebungsgeräusche und wandelt diese je nachdem wie laut der Ton ist und wie stark die Schallwellen auftreffen, in starke oder schwache Signale um.

---

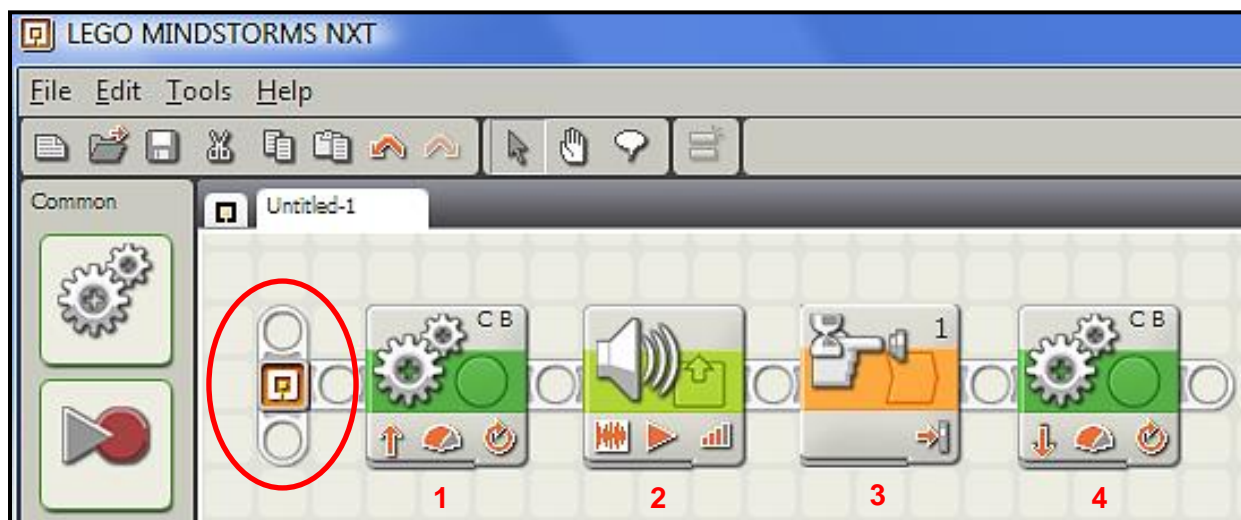
<sup>41</sup> Vgl. Schmidt, D. / Berns, K. (2010).





**Abbildung 18: Geräuschsensor des NXT (Quelle: <https://images-na.ssl-images-amazon.com/images/I/41TXaSTzUkL.jpg>)**

Programmiert werden kann der NXT über zwei verschiedene Arten. Die erste Variante ist die mitgelieferte NXT-G Entwicklungsumgebung von Lego Mindstorms. Diese Entwicklungsumgebung ist eine grafische Entwicklungsumgebung, sprich, es werden sogenannte Blöcke per Drag-and-Drop an den gekennzeichneten Startpunkt gezogen (vgl. Abbildung 15). Es lassen sich hier sehr einfach parallele und sequentielle Programme erstellen. Die Blöcke besitzen unterschiedliche Funktionen. Während einer die Motoren steuern kann, ist wiederum ein anderer für den Farbsensor zuständig. Klickt man die Blöcke an, kann man diese mit individuellen Werten konfigurieren, wie z.B. die Dauer, wie lange der Motor drehen soll.



**Abbildung 19: NXT- G: grafische Entwicklungsumgebung**

Der rote Kreis in Abbildung 15 stellt den Startpunkt der Programmabarbeitung dar. Baustein Nr.1 lässt die Motoren eine eingestellte Dauer laufen. C und B stehen jeweils für den Port, an denen die Motoren mit dem Microcontroller verbunden sind. Block Nr.2 ermöglicht es, einen Ton oder eine individuell hochgeladene Sounddatei abspielen zu lassen. Block Nr.3 hält das Programm an und prüft, ob der Drucksensor gedrückt wird. Erst wenn dieser aktiviert wird, läuft das Programm weiter und der Roboter fährt anhand von Block Nr.4 nun weiter.

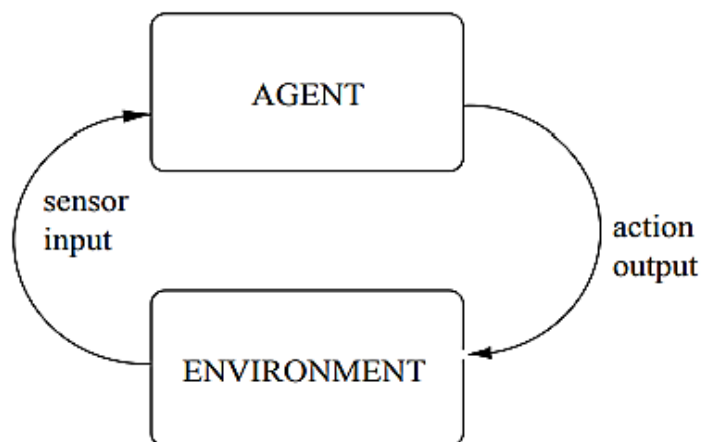
Die zweite Variante, den NXT zu programmieren, erfolgt mithilfe der Programmiersprache Java. Java bietet sich hier sehr gut an, da diese Programmiersprache objektorientiert ist. Es lassen sich also Objekte erzeugen. Doch nicht nur die Objektorientiertheit von Java ist hier ein Vorteil. Ein weiterer Vorteil bietet Java, da man hier viel mehr Möglichkeiten hat, als mit NXT-G. Zum einen kann man die Vererbung sehr leicht auf Objekte anwenden, zum anderen bietet Java eine Vielzahl an mathematischen Funktionen und Datentypen, die bei komplexeren Projekten, wie diesem hier, gefordert sind. Aus diesem Grund fiel die Wahl auf eine textuelle Programmiersprache. Doch um Java auf einem NXT nutzen zu können benötigt man LeJOS.

Beim Aufsetzen der Programmierumgebung, in diesem Fall Java Neon mit LeJOS, wird zuerst der Microcontroller, mit einer von LeJOS bereitgestellten Firmware, neu aufgesetzt. Der Controller wird also mit einer neuen Firmware ausgestattet die eine JVM (Java Virtual Machine) enthält. Mithilfe dieser werden Java Programme in einer eigenen virtuellen Maschine ausgeführt, wodurch man Java Programme auf den NXT laden und ausführen kann. Mit der Firmware kommen auch neue Java Klassen, die dazu gehörenden Linker und eine API (Application Programming Interface), damit der Benutzer Befehle für den NXT abrufen, seine Programme samt Klassen auf den NXT laden und dort benutzen kann. Nun muss nur noch die Programmierumgebung konfiguriert werden. Es müssen hier die Pfade zur API und der SDK (Software Development Kit) ange-

geben werden, damit die Umgebung auf den NXT zugreifen kann.<sup>42</sup> Eine genaue Anleitung, wie das Aufsetzen des NXT und der dazugehörige Programmierumgebung funktioniert, können Sie aus dem Anhang *A2.Aufsetzen von LeJOS* entnehmen.

## 5. Agentensysteme

Michael Wooldridge ist der Auffassung, dass es keine einheitliche Definition für den Begriff „Agent“ gibt. Ebenso hebt er hervor, dass sich jedoch viele einig sind, dass ein Agent zu einer gewissen Selbstständigkeit fähig ist, bzw. sein muss. Sprich der Agent soll unabhängig von sämtlichen Eingriffen arbeiten. Diese Eigenschaft ist in sehr vielen Definitionsversuchen zu finden, wo andere Eigenschaften jedoch sehr unstimmig verwendet werden. Aus diesem Grund versuchte Wooldridge eine sehr vereinfachte und übergeordnete Definition zu formulieren. So ist laut Wooldridge ein Agent ein Computersystem, das sich in einer bestimmten Umgebung befindet und dort durch sein autonomes Handeln, seine gestalteten Ziele zu erreichen versucht.<sup>43</sup> (Vgl. Abbildung 20)



**Abbildung 20: Interaktion eines Agenten mit seiner Umgebung (Quelle: Wooldridge, M.: Intelligent Agents: The Key Concepts, unter: <http://citeseerx.ist.psu.edu/viewdoc/download?doi=10.1.1.160.5634&rep=rep1&type=pdf> , rev. 22.02.2018, S.6**

<sup>42</sup> Vgl.o.V.(o.J.a)

<sup>43</sup> Vgl. Wooldridge, M. (2002).

Wie aus Abbildung 16 hervor geht, kann ein Agent seine Umwelt nur mit Sensoren wahrnehmen und je nachdem, wie sich diese verändert, darauf reagieren. Diese Reaktion erfolgt mithilfe von einer bestimmten Aktion des Agenten. Wooldridge nennt neben der Selbstständigkeit, auch weitere, für ihn sehr gut passende, Eigenschaften eines Agenten: <sup>44</sup>

- **Soziale Fähigkeit:** Ein Agent interagiert mit anderen Agenten über eine bestimmte Sprache
- **Reaktivität:** Ein Agent nimmt seine Umgebung stets wahr und reagiert auf Veränderungen in dieser
- **Proaktivität:** Ein Agent führt Aktionen aufgrund von Eigeninitiative aus, sprich er weist ein zielgerichtetes Verhalten auf

Da es aber je nach Umwelt bzw. je nach Verhalten des Agenten auf seine Umwelt Unterschiede gibt, wurden diese nochmals untergliedert. Eine grobe Gliederung liefert hier Gordon Bernedo Schneider (vgl. Abbildung 21).

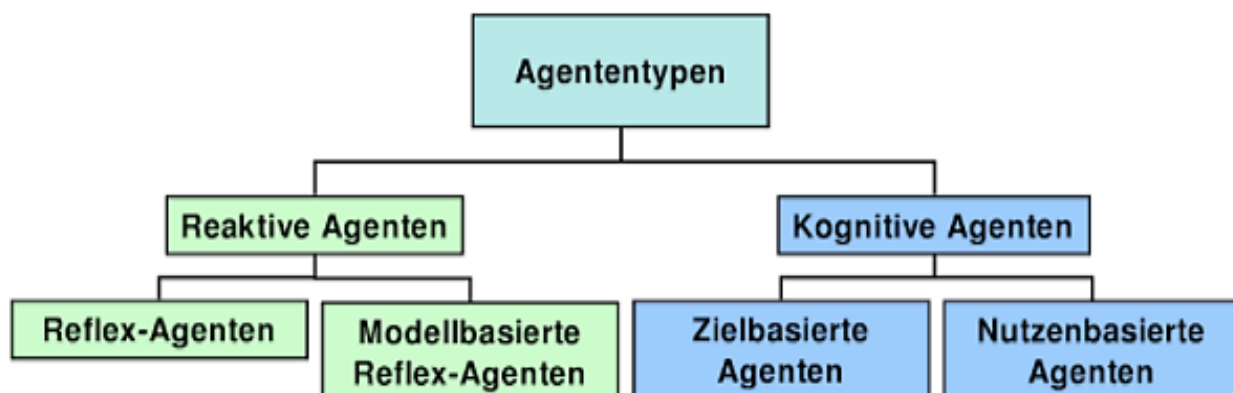
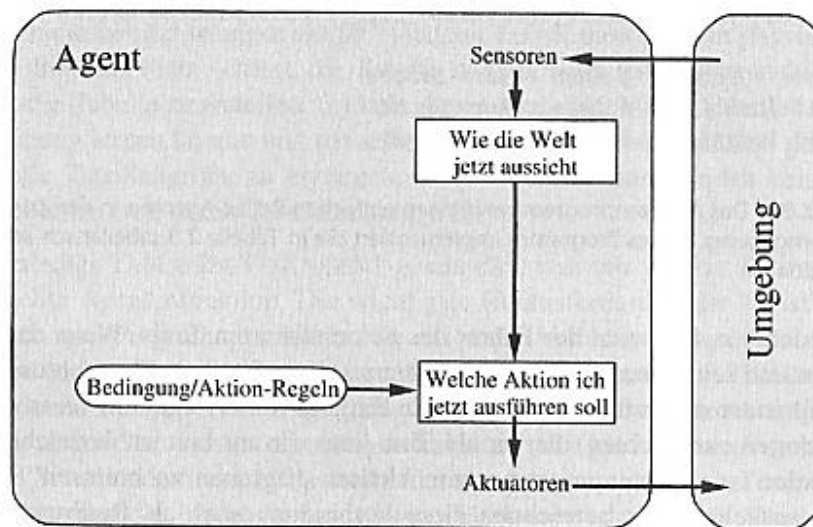


Abbildung 21: Agententypen (Quelle: Schneider, G.B.: Wenn Agenten sich streiten: Ein Agentenmodell zur Erforschung sozialer Konflikte, Kassel university press GmbH, 2009, S. 79)

---

<sup>44</sup> Vgl. Wooldridge, M. / Jennings, R. N. (o.J.).

Wie in Abbildung 22 zu erkennen ist, werden zwei Agententypen unterschieden. Reaktive und Kognitive Agenten. Wie das Wort schon sagt, agieren reaktive Agenten direkt auf ihre Umwelt und deren Veränderung. Ein festes Regelwerk schreibt den Agenten hier vor, mit welcher Aktion sie auf die entstehenden Zustände der Umwelt reagieren sollen, um irgendwann ein bestimmtes Ziel zu erreichen. Einfache Reflex-Agenten handeln reflexartig. Als Beispiel hierfür wäre ein Autofahrer der ebenfalls bremst, sobald das vor ihm befindliche Fahrzeug bremst (vgl. Abbildung 22).

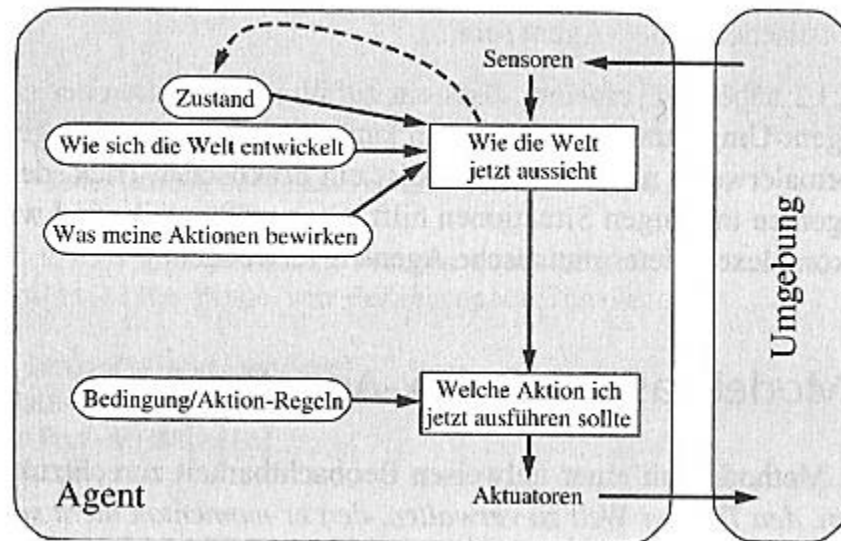


**Abbildung 22: Einfacher Reflex-Agent** (Quelle: Anders, C., unter: <https://www.cs.hs-rm.de/~linn/fachsem0910/anders/Anders.pdf>, S.8 )

Modellbasierte Reflex-Agenten sammeln im Gegensatz zu einfachen Reflex-Agenten Informationen ihrer Umwelt, speichern also ihre Sensordaten ab und können so die Umweltveränderung im Modell abbilden. So erstellen Reinigungsroboter ein Modell ihrer Umwelt, um ein effizientes Reinigen der Umgebung zu ermöglichen. Die gesammelten Informationen von deren Sensoren und Aktuatoren werden benutzt, um das Modell zu fertigen. Die Abarbeitung der Reinigung erfolgt dann immer in der Relation zum internen

Modell. Auf die tatsächliche Umwelt wird dann mithilfe von Sensoren reagiert, falls sich diese schlagartig ändert und somit nicht mehr dem Modell entspricht.<sup>45</sup>

Als Agenten werden in dieser Studienarbeit die einzelnen mobilen Roboter bezeichnet.



**Abbildung 23: Modellbasierter Reflex-Agent** (Quelle: Anders, C., unter: <https://www.cs.hs-rm.de/~linn/fachsem0910/anders/Anders.pdf>, S.9)

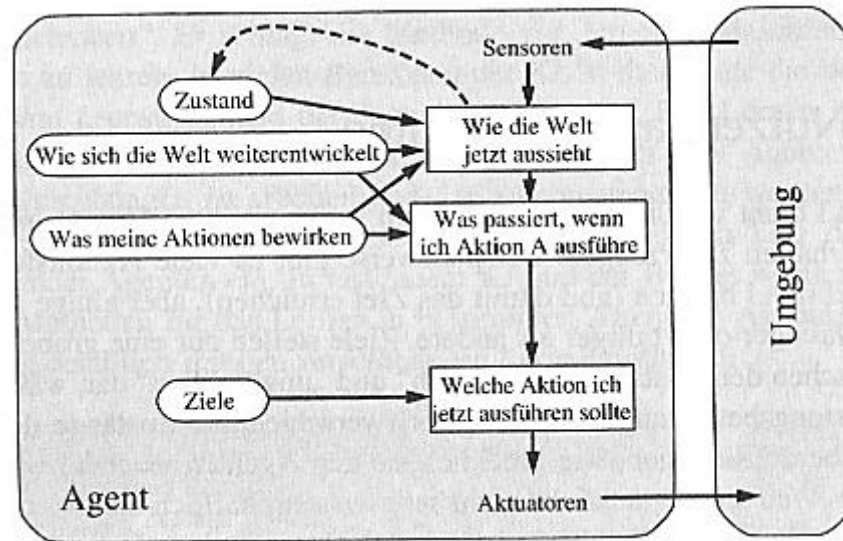
Kognitive Agenten reagieren nicht nur wie die reaktiven Agenten direkt auf ihre Umwelt, sondern sind auch von vornherein auf das Erreichen von Zielen ausgerichtet.

Der zielbasierte Agent, hat den Vorteil, dass man bei diesem Agententyp nicht alle möglich vorkommende Handlungsabfolgen definieren muss. Er entscheidet selbst, welche weiteren Schritte möglich wären, bewertet diese, vergleicht sie mit Informationen über das Ziel und entscheidet sich anschließend für den Schritt, der ihn näher an sein Ziel kommen lässt (vgl. Abbildung 23). Hierfür betrachtet er primär die Folgen seiner Aktionen, also „Was meine Aktionen bewirken“. Anhand des folgenden Umweltzustandes kann er entscheiden, ob dieser Schritt sinnvoll wäre oder nicht. Hierdurch kann er, im

<sup>45</sup> Vgl. Kramann, G. (2014).



Gegensatz zu einem modelbasierten Agenten, besser auf eine Änderung des Zieles reagieren und dementsprechend agieren. Voraussetzung hierfür nennt Anders den hohen Rechenaufwand, was bei beschränkter Zeit oder Leistung zu einem Nachteil werden kann.<sup>46</sup>



**Abbildung 24: Zielbasierter Agent** (Quelle: Anders, C., unter: <https://www.cs.hs-rm.de/~linn/fachsem0910/anders/Anders.pdf>, S.10)

Nutzenbasierte Agenten verfügen über eine genauere Abschätzung der möglichen Schritte. Während ein zielbasierter Agent nur feststellen kann, welcher Schritt ihn näher an sein Ziel bringt, kann ein nutzenbasierter Agent bei gleichwertigen Schritten genauer abwägen.<sup>47</sup> Vergleiche hierfür Abbildung 24. Hierfür besitzt er zusätzlich eine Nutzenfunktion, die die Zustände und deren Folgen auf die Umwelt auf eine reelle Zahl abbildet. Diese reelle Zahl gibt den Nutzen für den Agent an. Dieser Agent kann somit über mehrere Teilziele verfügen, um sein übergeordnetes Ziel zu erreichen. Der Agent zieht hier automatisch Teilziele mit dem größten Nutzen den anderen Teilzielen vor.

<sup>46</sup> Vgl. Anders, C. (2010).

<sup>47</sup> Vgl. Kramann, G. (2014).

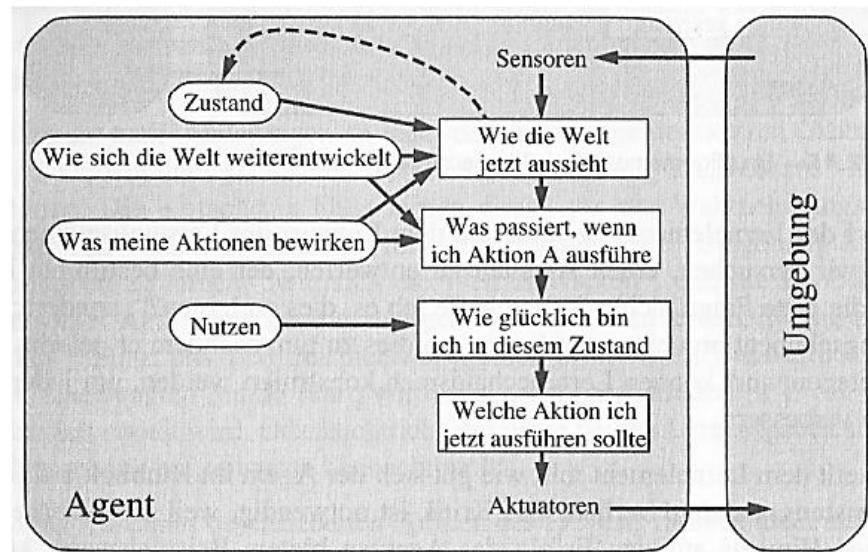


Abbildung 25: Nutzenbasierter Agent (Quelle: Anders, C., unter: <https://www.cs.hs-rm.de/~linn/fachsem0910/anders/Anders.pdf>, S.11)

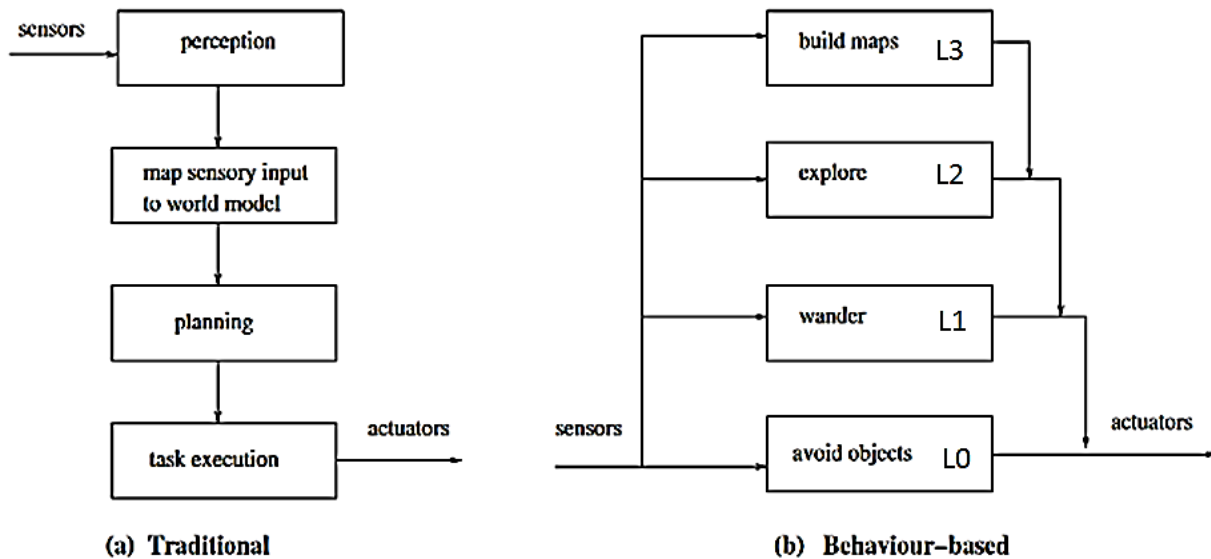
Zu sehen ist hier, dass der nutzenbasierte Agent (vgl. Abbildung 25) eine kleine Erweiterung, nämlich die Nutzenfunktion, besitzt, welche ihn zu einem neuen Agententyp werden lässt. So stellt auch der modellbasierte Reflex-Agent eine Erweiterung des einfachen Reflex-Agenten dar. Klar wird hierdurch, dass sich die Typen nur gering unterscheiden, wodurch einige Unstimmigkeiten über die richtige Klassifikation der Agententypen entstehen.

## 5.1 Subsumption Architecture

Die Subsumption Architecture, zu Deutsch Unterordnungsarchitektur, wurde von Rodney Brooks in der Mitte der 80er Jahren entwickelt. Brooks war der Auffassung, dass die ursprüngliche Robotersteuerungsmethode Sense-Plan-Act (vgl. Abbildung 26 (a)) nicht praktikabel ist. Die Sense-Plan-Act Methode ist vergleichbar mit dem einfachen Reflex-Agenten. Dieser sammelt Informationen seiner Umwelt mithilfe von Sensoren (Sense) und erstellt ein eigenes Modell seiner Umwelt und plant seinen nächsten Schritt bzw.



eine abgeänderte Fahrbahn (Plan). Anhand seiner geplanten Vorgehensweise bewegt sich der Agent dann mithilfe seiner Aktorik in die zuvor geplante Richtung (Act).



**Abbildung 26: Sense-Plan-Act und Subsumption Architecture**  
 (Quelle: <http://users.encs.concordia.ca/~gregb/home/PDF/bgg-spe2001.pdf>, S.2)

Brooks hielt die Sense-Plan-Act Methode deshalb für impraktikabel, da sich ein weiterer Aufbau des Systems bei einer solchen Anordnung als schwierig gestaltet. Brooks ist auch der Meinung, dass die menschliche Intelligenz zu komplex ist, um sie in eine solche Struktur zu stecken.<sup>48</sup> Deshalb teilte er die Struktur in verhaltensbasierte Schichten ein (vgl. Abbildung 26 (b)). Jedes Verhalten bekommt einen bestimmten Level. Level 0 spiegelt das einfachste Verhalten dar. Je höher das Level, desto komplexer das jeweilige Verhalten. Level 4 könnte z.B. das strategische Vorausplanen anhand der internen Karte sein. So kann der Agent um weitere intelligente Verhaltensschichten erweitert werden, ohne, dass andere davon beeinträchtigt werden. Auch wenn einzelne Verhaltensschichten ausfallen sollten, können die noch intakten benutzt werden, um weiterhin

<sup>48</sup> Vgl. Butler, G., et al. (2000), S.1

das Ziel zu verfolgen. Dies hat den Ursprung darin, dass Ein- und Ausgänge unterdrückt werden können (vgl. Abbildung 27).

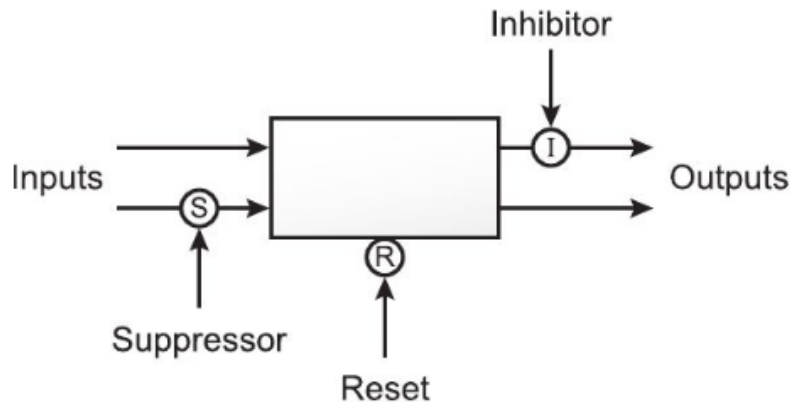


Abbildung 27: Subsumption Concept (Quelle: <http://cs.brown.edu/~tld/courses/cs148/02/images/module.gif>)

Dadurch können Verhaltensmuster mit höherem Level Verhaltensmuster mit niedrigerem Level bei Bedarf unterordnen. Sprich Level 1 kann Daten über die Schnittstelle von Level 0 verschicken und somit den normalen Datenfluss unterbrechen. Die untergeordneten Verhaltensmuster funktionieren trotzdem weiterhin so, als würde es keine übergeordneten Verhaltensmuster geben (vgl. Abbildung 28).

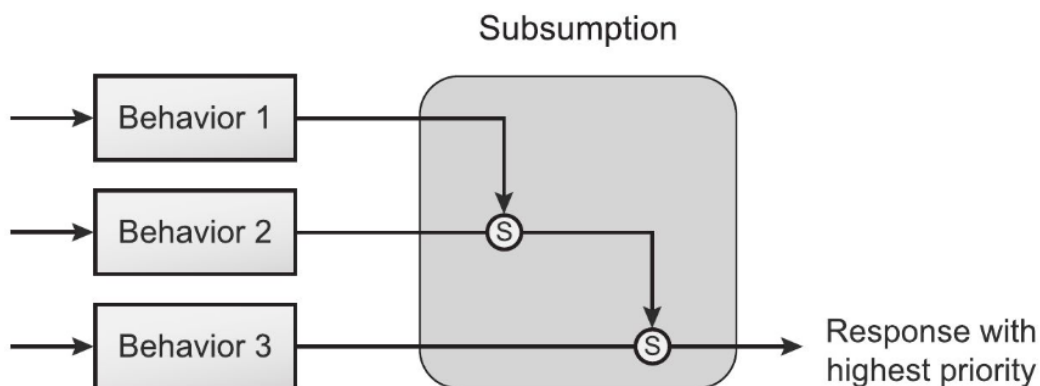


Abbildung 28: Subsumption Architecture (Quelle: [https://tams.informatik.uni-hamburg.de/lehre/2015ws/seminar/ir/pdf/slides/CuongNguyen-Subsumption\\_Architecture\\_in\\_Swarm\\_Robotics.pdf](https://tams.informatik.uni-hamburg.de/lehre/2015ws/seminar/ir/pdf/slides/CuongNguyen-Subsumption_Architecture_in_Swarm_Robotics.pdf), S.6)

## 6. Grundfunktionen der Roboter

Zur Implementierung der einzelnen Funktionsweisen des Roboters gab es verschiedene mögliche Ansätze. Ganz zu Beginn war es am einfachsten grundlegende Methoden die das Vorwärtsfahren direkt über if-Abfragen zu implementieren (siehe Abbildung 16).

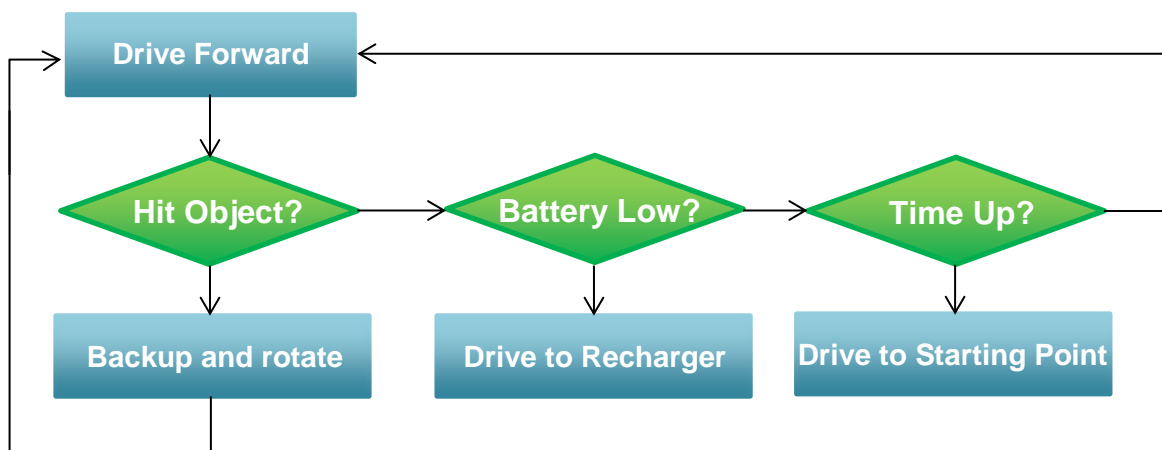


Abbildung 29: Verkettung von If-Abfragen

Dies ist zu Beginn sehr einfach, da keine weiteren Überlegungen über das endgültige Codedesign nötig sind, da einfach eins nach dem anderen programmiert werden kann. Allerdings würde diese Methode den Code sehr schnell sehr unübersichtlich und schwer änderbar machen, da viele Sachen ineinander verkettet sind und nicht einzeln für sich existieren. Es würde ein sogenannter „Spaghetti Code“ entwickelt werden.

Im Gegensatz dazu gibt es das sogenannte Behavior Control Model. Dies erfordert mehr Planung um den zu entwickelnden Programmcode zu Beginn, sorgt aber für einen übersichtlichen und leicht änderbaren Code. Es werden einzelne Behaviors (Verhaltensmuster) implementiert, die getrennt koexistieren. Es kann also jederzeit ein weiteres Behavior implementiert oder ein anderes entfernt werden, ohne dass der gesamte Programmcode wie im vorigen Beispiel mühsam angepasst werden muss.

Über Lejos lässt sich dies mit der Behavior API umsetzen. Über das Behavior Interface lassen sich die einzelnen Verhaltensmuster implementieren, wobei das Interface selbst

sehr grundlegend ausgelegt ist. Sobald alle Behaviors implementiert sind, werden sie einem Arbitrator (dt. Vermittler) übergeben, der sich darum kümmert, welche davon aktiviert werden. Das Behavior Interface ist so ausgelegt, dass es für jedes Verhalten drei grundlegende Methoden gibt, die dieses bestimmen.

```
1. boolean takeControl()
```

#### Quellcode 1: takeControl

Bei der takeControl() Methode (siehe Quellcode1) wird ein boolean Wert zurückgegeben, der mitteilt, wann ein bestimmtes Verhalten aktiviert werden soll. Wenn somit beispielsweise ein Berührungssensor darauf hinweist, dass der Roboter gegen ein Hindernis gefahren ist, sollte diese Methode „wahr“ zurückgeben und somit das dazugehörige Verhalten anstoßen.

```
1. void action()
```

#### Quellcode 2: action

Diese Methode definiert das Verhalten des Roboters, nachdem mithilfe von takeControl() herausgefunden wurde, dass auf etwas reagiert werden muss. Wenn wie im vorigen Beispiel der Roboter gegen ein Hindernis gefahren ist und die Methode action() dadurch aufgerufen wurde, kann hier beispielsweise definiert werden, dass der Roboter sich von dem Hindernis wegbewegen soll.

```
1. void suppress()
```

#### Quellcode 3: suppress

Der Code in der suppress() Methode stoppt die action() Methode. Er kann auch dazu verwendet werden Informationen zu updaten bevor das Behavior vollständig beendet wird.

Mithilfe dieser drei Methoden lassen sich die Verhaltensweisen leicht implementieren. Wenn ein Roboter also drei unabhängige Behaviors haben soll, dann müssen drei Klassen implementiert werden, wobei jede das Behavior Interface implementiert. Wenn die

Klassen fertig geschrieben sind müssen die einzelnen Behaviors an den Arbitrator gegeben werden.

```
1. public Arbitrator(Behavior [] behaviors)
```

#### Quellcode 4: Arbitrator

Mithilfe dieser Methode in Quellcode 4 wird ein Arbitrator erzeugt, der regelt wann die einzelnen Behaviors aktiviert werden. Dazu wird der Methode ein Array mit allen gewünschten Behaviors übergeben. Wichtig zu wissen ist hierbei, die Priorität der Behaviors von ihrer Array Nummer abhängt. Je höher diese ist, desto höher ist die Priorität des Behaviors.

```
1. public void start()
```

#### Quellcode 5: start Arbitrator

Mithilfe von start() wird der Arbitrator gestartet und beginnt damit zu entscheiden welche Verhaltensweisen der Roboter anwendet. Dabei werden die takeControl() Methoden aller Behaviors aufgerufen, beginnend mit der höchsten Arraynummer. Er arbeitet sich somit durch die ganzen Behaviors, bis eine der Funktionen „wahr“ zurückgibt und somit die jeweilige action() Methode dazu aufgerufen wird. Wenn zwei Behaviors beide unter takeControl() „wahr“ zurückgeben, wird nur die aufgerufen, welche höher priorisiert ist (siehe Abbildung 17).<sup>49</sup>

---

<sup>49</sup> Vgl. o.V. (o.J.b), S. 55ff.

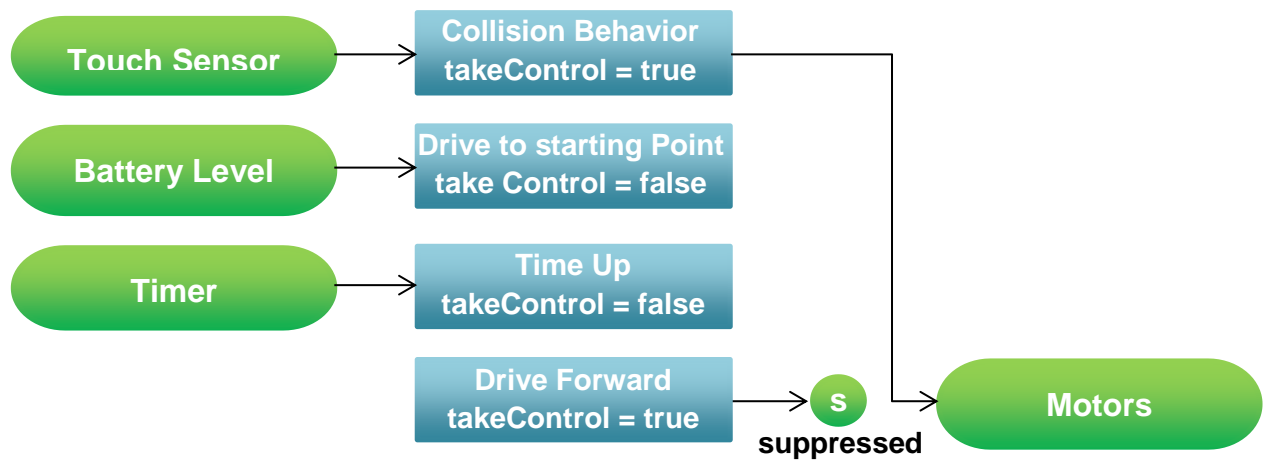


Abbildung 30: Priorisierte Behaviors

## 6.1 Ausweichen

➔ Zentraler PC, Kommunikation untereinander ?!

### 6.1.1 mit einem Roboter

### 6.1.2 im Schwarm

## 6.2 Suchen

## 6.3 Folgen

# 7. Schwarmverhalten der Roboter

(Grundfunktionen kombiniert im Schwarm anhand von verschiedenen Szenarien (Wolfsrudel -> mehrere Jäger, Bienenschwarm suchen, Fischschwarm (bewegtes Hindernis) -> ein Jäger

## **8. Schwarmintelligenz der Roboter**

## **9. Reflexion**

Möglichkeiten, Zukunftsaussichten → schwärme in der technik (unterwasser suche, agrar, putzen, mähen, post →drohnen etc.)

## Literaturverzeichnis

<b>Pintscher, Lydia</b> (2008)	Schwarmintelligenz, Seminar Organic Computing, Universität Karlsruhe, 2008, unter: <a href="http://www.lydiapintscher.de/uni/schwarmintelligenzodp.pdf">http://www.lydiapintscher.de/uni/schwarmintelligenzodp.pdf</a> , rev. 05.12.2017.
<b>Bogon, Tjorben</b> (2012)	Agentenbasierte Schwarmintelligenz, Dissertation Universität Trier, Springer Vieweg, 2012.
<b>Himani/ Girdhar, A.</b> (o. J.)	Swarm Intelligence and Flocking Behavior, unter: <a href="http://research.ijcaonline.org/icaet2015/number10/icaet4146.pdf">http://research.ijcaonline.org/icaet2015/number10/icaet4146.pdf</a> , rev. 02.02.2018.
	<a href="https://books.google.de/books?id=CrkFO1I72_UC&amp;printsec=frontcover&amp;dq=swarm+intelligence&amp;hl=de&amp;sa=X&amp;ved=0ahUKEwjM98rSeDYAh-VFxKYKHfdyDYQQ6AEIQjAD#v=onepage&amp;q=swarm%20intelligence&amp;f=false">https://books.google.de/books?id=CrkFO1I72_UC&amp;printsec=frontcover&amp;dq=swarm+intelligence&amp;hl=de&amp;sa=X&amp;ved=0ahUKEwjM98rSeDYAh-VFxKYKHfdyDYQQ6AEIQjAD#v=onepage&amp;q=swarm%20intelligence&amp;f=false</a>
<b>Berns, Karsten/ Schmidt, Daniel</b> (2010)	Programmierung mit LEGO MINDSTORMS NXT, Springer, 2010.
	<a href="https://www.macs.hw.ac.uk/~dwcorne/Teaching/SlchapterforHandbook_NC.pdf">https://www.macs.hw.ac.uk/~dwcorne/Teaching/SlchapterforHandbook_NC.pdf</a>
	<a href="http://faculty.washington.edu/paymana/swarm/krink_01.pdf">http://faculty.washington.edu/paymana/swarm/krink_01.pdf</a>
	<a href="http://www.giannidicaro.com/uploads/6/6/0/3/66030893/lectures-si-intro.pdf">http://www.giannidicaro.com/uploads/6/6/0/3/66030893/lectures-si-intro.pdf</a>
<b>o.V. (o.J.)</b>	Behavior programming, unter: <a href="http://www.lejos.org/nxt/nxj/tutorial/Behaviors/BehaviorProgramming.htm">http://www.lejos.org/nxt/nxj/tutorial/Behaviors/BehaviorProgramming.htm</a> , rev. 05.02.2018.



<b>o.V. (o.J.)</b>	Behavior-based Programming, unter: <a href="http://pirate.shu.edu/~wachsmut/Teaching/CSAS-Robotics/Lectures/10-BehaviorBasedProgrammingJava.doc">http://pirate.shu.edu/~wachsmut/Teaching/CSAS-Robotics/Lectures/10-BehaviorBasedProgrammingJava.doc</a> , rev. 05.02.2018.
<b>o.V. (o.J.b)</b>	The leJOS NXJ Tutorial, unter: <a href="http://www.ctestlabs.org/robotteams/leJOSNXJTutorial.pdf">http://www.ctestlabs.org/robotteams/leJOSNXJTutorial.pdf</a> , rev. 06.02.2018.
<b>Spektrum Akademischer Verlag (2001)</b>	Schwarmverhalten, unter: <a href="http://www.spektrum.de/lexikon/biologie-kompakt/schwarmverhalten/10520">http://www.spektrum.de/lexikon/biologie-kompakt/schwarmverhalten/10520</a> , rev. 06.02.2018
<b>Sedlacek, Klaus-Dieter (2010)</b>	Emergenz: Strukturen der Selbstorganisation in Natur und Technik, Book On Demand GmbH, 1.Auflage, Norderstedt, 2010
<b>Bibliographisches Institut GmbH (2018b)</b>	Intelligenz, unter: <a href="https://www.duden.de/rechtschreibung/Intelligenz">https://www.duden.de/rechtschreibung/Intelligenz</a> , rev. 07.02.2018
<b>Blum, Daniel (2003)</b>	Ant Colony Optimization (ACO), Universität Dortmund, 2003, unter: <a href="http://ls11-www.cs.tu-dortmund.de/lehre/SoSe03/PG431/Ausarbeitungen/ACO.pdf">http://ls11-www.cs.tu-dortmund.de/lehre/SoSe03/PG431/Ausarbeitungen/ACO.pdf</a> , rev, 08.02.2018
<b>Lümkemann, Jan (2003)</b>	Ant Colony Optimization: Ausarbeitung zum Vortrag im Seminar „Intelligente Algorithmen“, Universität Bielefeld, 2003, unter: <a href="https://www.techfak.uni-bielefeld.de/ags/wbski/lehre/digiSA/WS0304/IntAlg/Ausarbeitungen/AntColony.pdf">https://www.techfak.uni-bielefeld.de/ags/wbski/lehre/digiSA/WS0304/IntAlg/Ausarbeitungen/AntColony.pdf</a> , rev. 08.02.2018.
<b>Bibliographisches Institut GmbH (2018a)</b>	Verhalten, unter: <a href="https://www.duden.de/rechtschreibung/verhalten_handeln_sein_reagieren#Beutung1a">https://www.duden.de/rechtschreibung/verhalten_handeln_sein_reagieren#Beutung1a</a> , rev. 07.02.2018

<b>Galton,F. (1907)</b>	Vox Populi, Nature No.75,unter: <a href="http://galton.org/cgi-bin/searchImages/galton/search/essays/pages/galton-1907-vox-populi_1.htm">http://galton.org/cgi-bin/searchImages/galton/search/essays/pages/galton-1907-vox-populi_1.htm</a> , 1907, S.450 f.
<b>Riccó, J. (2008)</b>	Weisheit der Bremer siegt über Experten, unter: <a href="http://scienceblogs.de/neurons/2008/08/27/weisheit-der-bremer-siegt-uber-experten/">http://scienceblogs.de/neurons/2008/08/27/weisheit-der-bremer-siegt-uber-experten/</a> , rev. 09.02.2018
<b>Lorenz, J. /Rauhut, H.(2011)</b>	How social influence can undermine the wisdom of crowd effect, in: Proceedings of the National Academy of Sciences, 2011, unter: <a href="http://www.pnas.org/content/pnas/early/2011/05/10/1008636108.full.pdf">http://www.pnas.org/content/pnas/early/2011/05/10/1008636108.full.pdf</a> , rev. 10.02.2018
<b>Dambeck,H. (2007)</b>	Schwarm-Experiment: Menschen sind auch nur Fische, unter: <a href="http://www.spiegel.de/wissenschaft/natur/schwarm-experiment-menschen-sind-auch-nur-fische-a-471179.html">http://www.spiegel.de/wissenschaft/natur/schwarm-experiment-menschen-sind-auch-nur-fische-a-471179.html</a> , rev. 11.02.2018
<b>Stober,A. (2016)</b>	Schwarmintelligenz: von den Fischen lernen, unter: <a href="https://www.planet-wissen.de/technik/verkehr/logistik_waren_unterwegs/pwieschwarmintelligenzvon-den-fischen-lernen100.html">https://www.planet-wissen.de/technik/verkehr/logistik_waren_unterwegs/pwieschwarmintelligenzvon-den-fischen-lernen100.html</a> , rev. 11.02.2018
<b>S.Killen,S, et al. (2011)</b>	Aerobic capacity influences the spatial position of individuals within fish schools, in: Proceedings of the royal Society, 2011, unter: <a href="http://rspb.royalsocietypublishing.org/content/royprsb/early/2011/06/07/rspb.2011.1006.full.pdf">http://rspb.royalsocietypublishing.org/content/royprsb/early/2011/06/07/rspb.2011.1006.full.pdf</a> , rev. 11.02.2018
<b>Axel Springer SE (2009)</b>	Menschen verhalten sich in Gruppen wie Fische, unter: <a href="https://www.welt.de/wissenschaft/article5057937/Menschen-verhalten-sich-in-Gruppen-wie-Fische.html">https://www.welt.de/wissenschaft/article5057937/Menschen-verhalten-sich-in-Gruppen-wie-Fische.html</a> , rev. 11.02.2018
<b>Schmidt,D. / Berns,</b>	Programmierung mit Lego Mindstorms NXT: Robotersysteme, Entwurfsmethodik, Algorithmen, Springer Verlag,2010, S.54)

<b>K.(2010)</b>	
<b>o.V. (o.J.a)</b>	Introduction: What is LeJOS NXJ, unter: <a href="http://www.lejos.org/nxt/nxj/tutorial/Preliminaries/Intro.htm">http://www.lejos.org/nxt/nxj/tutorial/Preliminaries/Intro.htm</a> , rev. 12.02.2018
<b>Bornemann, K. (o.J.).</b>	Schwarmintelligenz, unter: <a href="http://schreibwerkstatt.katrin-krieger.de/kai/wp-content/uploads/sites/28/2016/06/SchwarmIntelligenzKaiBornemann.pdf">http://schreibwerkstatt.katrin-krieger.de/kai/wp-content/uploads/sites/28/2016/06/SchwarmIntelligenzKaiBornemann.pdf</a> , rev. 13.02.2018
<b>Spektrum Akademischer Verlag (1999)</b>	Ameisen, unter: <a href="http://www.spektrum.de/lexikon/biologie/ameisen/2698">http://www.spektrum.de/lexikon/biologie/ameisen/2698</a> , rev.13.02.3018
<b>Serban, N. (2017)</b>	Schwarmintelligenz in der Tourenplanung: Konzeption und Umsetzung eines didaktischen Beispiels, GRIN Verlag,2017, S.2
<b>Bezirksimkerei Metzingen e.V. (2017)</b>	Wie viele Bienen leben in eine Bienenvolk?, unter: <a href="http://www.imkerverein-metzingen.de/wissen/faq/wie-viele-bienen-leben-einem-bienenvolk">http://www.imkerverein-metzingen.de/wissen/faq/wie-viele-bienen-leben-einem-bienenvolk</a> , rev. 14.02.2018
<b>honig-und-bienen.de (o.J.)</b>	Wie Bienen Kommunizieren, unter: <a href="http://honig-und-bienen.de/wie-bienen-kommunizieren/">http://honig-und-bienen.de/wie-bienen-kommunizieren/</a> , rev. 14.02.2018
<b>Imkerpate.de (2014)</b>	Schwänzeltanz. Wie Bienen sich über die besten Futterquellen unterhalten: Wie ermitteln Bienen die Distanz ?, unter: <a href="http://www.imkerpate.de/schwaenzeltanz/">http://www.imkerpate.de/schwaenzeltanz/</a> , rev. 14.02.2018
<b>Mandyam V. Srinivasan, et al. (2000)</b>	Honeybee Navigation: Nature and Calibration oft the „Odometer“, in: Science No.5454 Vol. 287, S. 851-853, 2000, unter: <a href="https://www.hobos.de/media/user_upload/Images_pdfs_etc/publikationen_eb">https://www.hobos.de/media/user_upload/Images_pdfs_etc/publikationen_eb</a>

	ooks/77_Honey_Bee_Navigation_Kleinhenz.pdf, rev. 14.02.2018
<b>Wooldridge, M. (2002)</b>	Intelligent Agents: The Key Concepts, unter: <a href="http://citeseerx.ist.psu.edu/viewdoc/download?doi=10.1.1.160.5634&amp;rep=rep1&amp;type=pdf">http://citeseerx.ist.psu.edu/viewdoc/download?doi=10.1.1.160.5634&amp;rep=rep1&amp;type=pdf</a> , rev. 22.02.2018, S.6
<b>Wooldridge, M. / Jennings, R. N. (o.J.)</b>	Intelligent Agents: Theory and Practice, unter: <a href="http://www.cs.upc.edu/~jvazquez/teaching/mas/docs/wooldridge95intelligent.pdf">http://www.cs.upc.edu/~jvazquez/teaching/mas/docs/wooldridge95intelligent.pdf</a> , rev. 22.02.2018, S.5
<b>Anders, C. (2010)</b>	Grundlagen der künstlichen Intelligenz, unter: <a href="https://www.cs.hs-rm.de/~linn/fachsem0910/anders/Anders.pdf">https://www.cs.hs-rm.de/~linn/fachsem0910/anders/Anders.pdf</a> , rev. 23.01.2018, S.10
<b>Kramann, G. (2014)</b>	Agentensysteme, unter: <a href="http://www.kramann.info/72_COACH2/13_Skript/04_Agentensysteme/index.php">http://www.kramann.info/72_COACH2/13_Skript/04_Agentensysteme/index.php</a> , rev. 23.02.2018
<b>Dorigo, M. / Stützle, T. (2004)</b>	Ant Colony Optimization, The MIT Press, 2004, S. 33
<b>Vgl. Bäcker, B., et al. (2016)</b>	Partikelschwarmoptimierung am Beispiel des Traveling Salesman Problem, SS16, unter: <a href="http://image.informatik.htw-aalen.de/Thierauf/Seminar/Ausarbeitungen-16SS/PSO.pdf">http://image.informatik.htw-aalen.de/Thierauf/Seminar/Ausarbeitungen-16SS/PSO.pdf</a> , rev. 09.03.2018
<b>Vgl. Liu, Yushan (2014)</b>	Partikelschwarmoptimierung für diskrete Probleme, unter: <a href="http://www.mayr.informatik.tu-muenchen.de/konferenzen/Ferienakademie14/slides_papers/paper_Yushan_Liu.pdf">http://www.mayr.informatik.tu-muenchen.de/konferenzen/Ferienakademie14/slides_papers/paper_Yushan_Liu.pdf</a> , rev. 09.03.2018
<b>Ledermann, Thomas</b>	Partikel-Schwarm-Optimierung zur Objektlageerkennung in Tiefendaten, unter: <a href="https://elib.uni-stuttgart.de/bitstream/11682/4478/1/Diss_Ledermann.pdf">https://elib.uni-stuttgart.de/bitstream/11682/4478/1/Diss_Ledermann.pdf</a> ,

<b>(2012).</b>	rev. 09.03.2018
<b>Bosse, Sascha (2016)</b>	Optimierung der Kosten und Verfügbarkeit von IT-Dienstleistungen durch Lösung eines Redundanz-Allokation-Problems, unter: <a href="https://d-nb.info/1103022083/34">https://d-nb.info/1103022083/34</a> , rev. 16.03.2018
<b>Morillo, Oscar (2014)</b>	Parameteroptimierung des Ballmodells humanoider Fußball spielender Roboter, unter: <a href="http://www.mi.fu-berlin.de/inf/groups/ag-ki/Theses/Completed-theses/Bachelor-theses/2014/Morillo-Victoria/Bachelor-Morillovictoria.pdf?1392198205">http://www.mi.fu-berlin.de/inf/groups/ag-ki/Theses/Completed-theses/Bachelor-theses/2014/Morillo-Victoria/Bachelor-Morillovictoria.pdf?1392198205</a> , rev. 16.03.2018
<b>Fendt (2018)</b>	MARS: Robotiksystem zur Aussaat und exakten Dokumentation, unter: <a href="https://www.fendt.com/de/fendt-mars.html">https://www.fendt.com/de/fendt-mars.html</a> , rev. 24.03.2018
<b>Werfel, J. (2016)</b>	Building structures with robot swarms, unter: <a href="https://www.oreilly.com/ideas/building-structures-with-robot-swarms">https://www.oreilly.com/ideas/building-structures-with-robot-swarms</a> , rev. 24.03.2018
<b>Deutsche Post AG (2016).</b>	DHL Paketkopter 3.0 , unter: <a href="http://www.dpdhl.com/de/presse/specials/paketkopter.html">http://www.dpdhl.com/de/presse/specials/paketkopter.html</a> , rev. 24.03.2018
<b>Bayrischer Rundfunk (2017).</b>	Roboterschwärme: Können Sie uns helfen? - Faszination Wissen, unter: <a href="https://www.youtube.com/watch?v=dQi1kgvaQHE">https://www.youtube.com/watch?v=dQi1kgvaQHE</a> , rev. 24.03.2018
<b>ITG-Fotoflug (2017)</b>	Löschdrohne als Unterstützung für die Feuerwehr, unter. <a href="https://www.itg-fotoflug.de/loesch-drohne-feuerwehr/">https://www.itg-fotoflug.de/loesch-drohne-feuerwehr/</a> , rev. 24.03.2018
<b>Barrie, A (2018)</b>	How deadly drone swarms will help US troops on the frontline, unter: <a href="http://www.foxnews.com/tech/2018/01/11/how-deadly-drone-swarms-will-help-us-troops-on-frontline.html">http://www.foxnews.com/tech/2018/01/11/how-deadly-drone-swarms-will-help-us-troops-on-frontline.html</a> , rev. 24.03.2018

<b>FOCUS Online (2010)</b>	Kommunikationsnetze für Krisen- und Einsatzgebiete, unter: <a href="https://www.focus.de/wissen/videos/fliegende-roboterschwaerme-kommunikationsnetze-fuer-krisen-und-einsatzgebiete_vid_20203.html">https://www.focus.de/wissen/videos/fliegende-roboterschwaerme-kommunikationsnetze-fuer-krisen-und-einsatzgebiete_vid_20203.html</a> , rev. 24.03.2018
<b>Butler,G., et al. (2000)</b>	Object-Oriented Design of the Subsumption Architecture, unter: <a href="http://users.encs.concordia.ca/~gregb/home/PDF/bgg-spe2001.pdf">http://users.encs.concordia.ca/~gregb/home/PDF/bgg-spe2001.pdf</a> , rev. 24.03.2018


## Anhang

### A1. Versuch von Dirk Helbing und dessen Ergebnisse

**Table 1.** The wisdom of crowd effect exists with respect to the geometric mean but not with respect to the arithmetic mean

Question	True value	Wisdom-of-crowd aggregation		
		Arithmetic mean	Geometric mean	Median
1. Population density of Switzerland	184	2,644 (+1,337.2%)	132 (-28.1%)	130 (-29.3%)
2. Border length, Switzerland/Italy	734	1,959 (+166.9%)	338 (-54%)	300 (-59.1%)
3. New immigrants to Zurich	10,067	26,773 (+165.9%)	8,178 (-18.8%)	10,000 (-0.7%)
4. Murders, 2006, Switzerland	198	838 (+323.2%)	174 (-11.9%)	170 (-14.1%)
5. Rapes, 2006, Switzerland	639	1,017 (+59.1%)	285 (-55.4%)	250 (-60.9%)
6. Assaults, 2006, Switzerland	9,272	135,051 (+1,356.5%)	6,039 (-34.9%)	4,000 (-56.9%)

The aggregate measures arithmetic mean, geometric mean, and median are computed on the set of all first estimates regardless of the information condition. Values in parentheses are deviations from the true value as percentages.

Die obige Tabelle zeigt alle im Versuch gestellten Fragen sowie deren Schätzungen im arithmetischen Mittel, geometrischen Mittel und im Median.

	(1) groups' wisdom-of-crowd indicator	(2) individuals' increase in confidence
intercept	3.92*** (15.1)	-0.049 (-0.97)
aggregated information	-1.39** (-3.29)	0.20** (3.08)
full information	-0.98* (-2.21)	0.28*** (4.14)
<i>N</i>	288	864

*t* statistics in parentheses (robust std. errors), \*  $p < 0.05$ , \*\*  $p < 0.01$ , \*\*\*  $p < 0.001$

Die obige Grafik zeigt die Auswirkungen der sozialen Beeinflussung des Experimentes. Hier wurde die Frage gestellt, wie viele Morde in der Schweiz im Jahr 2006 registriert wurden. Des Weiteren wird hier der berechnete Indikator in Bezug auf die Weisheit der



Masse (Werte rot markiert) sowie die Sicherheit der Teilnehmer in ihren Schätzungen (Werte blau markiert) veranschaulicht. Sie unterteilt sich im Groben in 3 Zeilen. Die erste Zeile enthält die Daten der Teilnehmer, die vor ihrer Schätzung keine Informationen als Grundlage hatten. Die zweite Zeile enthält Daten der Gruppe von Teilnehmern, die gesammelte Informationen als Grundlage für ihre Schätzung nutzen konnten. Letzte Gruppe hatte alle Informationen der beiden vorherigen Gruppendurchläufe. Vergleicht man die Zeile „intercept“ mit den beiden anderen Spalten, kann man den Effekt des sozialen Einflusses sehr genau erkennen. Ein Indikator in Bezug auf die Weisheit (rot) der Masse mit dem Wert 0 deutet darauf hin, dass die Wahrheit bzw. der richtige Wert außerhalb der Schätzwerte liegt. Je höher der Indikator für die Sicherheit der Teilnehmer in ihren Schätzungen (blau) ist, desto selbstsicherer sind die Teilnehmer. Die berechneten Indikatoren zeigen sehr genau, dass die Weisheit der Masse sinkt, wenn diese Informationen in ihre Schätzungen einbeziehen dürfen, sprich sozial beeinflusst werden. Je mehr die Teilnehmer beeinflusst werden, desto selbstsicherer sind sie in der Annahme, dass ihre Schätzung zutrifft. Dies zeigt auch, dass der Mensch der Meinung ist: Was die meisten Denken bzw. Schätzen, kann also gar nicht so falsch sein. Außerdem wird klar: Die Vielfalt der Schätzungen führt zu einem besseren Ergebnis.

Dieser Versuch zeigt, dass vermeintliche Schwarmintelligenz in Schwarmdummheit umschlagen kann, wenn soziale Beeinflussung und / oder Unsicherheit der Teilnehmer stattfindet bzw. diese betrifft. Die Teilnehmer fallen dadurch in ein Schwarmverhalten bzw. ein Herdenverhalten, wodurch sie sich an anderen orientieren und das Ergebnis der Teilnehmer im Schwarmverbund wesentlich schlechter wird.

## A2. Aufsetzen von LeJOS

Beim Aufsetzen der Umgebung zur Verwendung von Eclipse zur Programmierung der NXT Bausteine müssen folgende Schritte beachtet, bzw. befolgt werden.

### 1. 32bit JDK herunterladen

Da Lejos auf einer 32 Bit Umgebung ausgelegt ist, muss dementsprechend eine 32 Bit JDK runtergeladen werden. Eine solche findet man direkt auf ORACLE (<http://www.oracle.com/technetwork/java/javase/downloads/jdk8-downloads-2133151.html>) unter *Windowsx86*.

### 2. Treiber für NXT Bausteine herunterladen und installieren

Damit man über USB die NXT Bausteine ansprechen kann müssen entsprechende Treiber installiert werden. Für ein 32bit System ein 32 Bit Treiber und für ein 64 Bit System ein 64 Bit Treiber. Allerdings kann man im Zweifelsfall auch beide installieren, da diese nicht miteinander korrelieren. Im Gerätemanager kann man dann schauen, ob diese auch erkannt werden, da es öfter vorkommt, dass für den NXT Arduino Treiber angesprochen werden. In diesem Fall muss man manuell den richtigen Treiber auswählen. Die Treiber findet man unter (<https://www.lego.com/de/mindstorms/downloads>) im Abschnitt *NXT-SOFTWARE HERUNTERLADEN (PC/MAC)* unter *NXT Fandom Driver herunterladen*. Falls zudem schon mit der NXJ Software gearbeitet wurde, sind die Treiber schon installiert.

### 3. Lejos herunterladen und installieren

Lejos lässt sich über folgenden Link herunterladen (<http://www.lejos.org/nxj-downloads.php>) und schließlich installieren.

### 4. Eclipse (32 Bit) herunterladen und installieren

Eclipse muss wegen Lejos zudem in einer 32 Bit Version installiert werden. Die Neon Version bietet sich hierfür an. Zudem muss während der Installation auf die 32 Bit JDK verwiesen werden, welche in Schritt 1 runtergeladen wurden. Eine solche findet man unter <http://www.eclipse.org/downloads/packages/release/Neon/3>. Dabei eignet sich die *Eclipse IDE for Java Developers*.

## 5. Lejos Plugin einbinden in Eclipse

In Eclipse unter *Help* und dann *Eclipse Marketplace...* öffnet sich ein Fenster mit Suchleiste. In dieser muss man „lejos“ eingeben und dann das angegebene Plugin installieren. Während der Installation wird ein restart von Eclipse gefordert. Dieser muss durchgeführt werden. Bei einer erfolgreichen Installation findet man in der Menüleiste einen neuen Eintrag namens *leJOS NXJ*. Es ist sinnvoll an diesem Punkt zu überprüfen, ob unter *Window* in *Preferences* im Punkt *leJOS NXJ* bei *NXJ\_HOME* der richtige Pfad zu Lejos, welches in Punkt 3 installiert wurde angegeben ist.

## 6. Flash NXT

Nun kann der NXT angeschlossen werden. Über *leJOS NXJ* wird *Upload Firmware* aufgerufen. Dabei öffnet sich ein weiteres Fenster, in welchem man auf den Button *Flash leJOS firmware* drücken muss. Sobald dies erfolgreich war kann nun programmiert werden.

Beim Anlegen eines neuen Projektes kann nun auch ein lejos NXT oder lejos PC Project zur Programmierung des NXT Bausteins angelegt werden.