

SHAKY the Robot

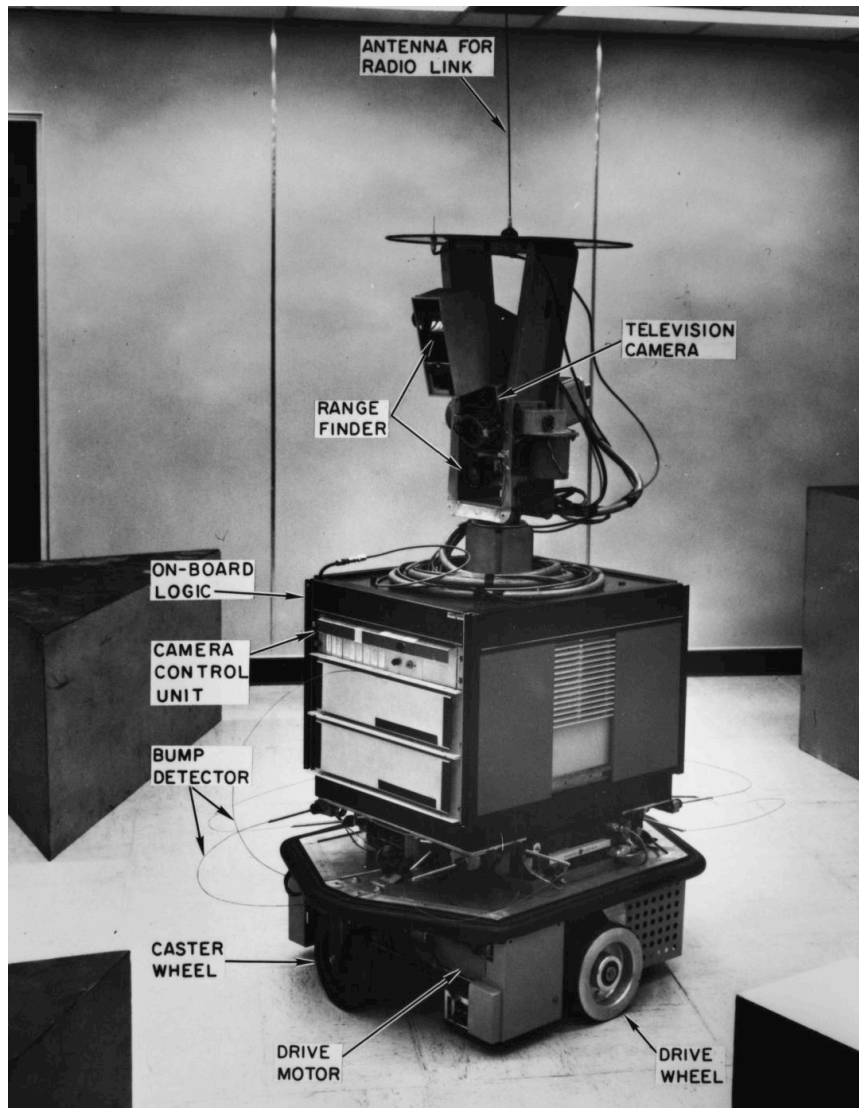


- Gebaut 1966-1969, SRI, Stanford/CA
- Nils Nilsson, Charles Rosen, Richard Duda, Richard Fikes, Peter Hart, Bertram Raphael et al.
- Eines der einflussreichsten Projekte der KI überhaupt
(Robotik, Handlungsplanung, Suche, Schlussfolgerung, Lernen, Systemarchitekturen, Bildverarbeitung, ...)
- Wissenschaftlich/technisch praktisch nicht übertroffen für ca. 25 Jahre

SHAKY Quellen

- zahllose Originalpublikationen
- www.ai.sri.com/shakey/
- en.wikipedia.org/wiki/Shakey_the_robot
- N. Nilsson: Shakey the Robot. SRI Tech. Note 323, 1984
- Film unter www.ai.sri.com/movies/Shakey.ram (24', 1969)

SHAKY – einige technische Daten, V. 1969



- Hauptrechner (Funkverbindung)
PDP-10, Hauptspeicher 192k x 36-bit, 1MHz
- Programmiert in Lisp und Fortran
- Unter-Module:
 - QA3 (Problem Solving)
 - STRIPS (Handlungsplanung)
 - A* (Pfadplanung)
- I/O über Fernschreiber
- Anzeige von verarbeiteten Bilddaten über Kathodenstrahlröhre ☺

SHAKEY – der Film

Film © SRI, 1969, 24'
www.ai.sri.com/movies/Shakey.ram

- **Sprecher:** Nils Nilsson
- **Musik:** Dave Brubeck Quartet: Take Five (1959)

SHAKEY in der Vorlesung

... in Kapitel 9 „Roboterkontrollarchitekturen“