

Die Geschichte der Robotertechnik begann 1954

Der US-Amerikaner George Devol (1912 bis 2011) erfand 1954 ein Verfahren zur Maschinensteuerung, das er sich patentieren ließ. Er entwickelte im Jahr 1956 den Roboter **Unimate**, den ersten Industrieroboter.

Was bedeutet eigentlich greifen?

Kaffeegreifer (Vakuum)



Herausforderung Energiehaushalt

Interne Steuerung benötigt mindestens
Gleichgewichtsberechnungen
Koordination bei Zweiarm-Montage
Ansteuerung & Aufbereitung der Sensoren
OnChip Berechnungen in Kamerasystemen,

z.B. Berechnung von Tiefenbildern
Auslagerbare Berechnungen in Services
Google Cloud services, z.B. Cloud Vision
Objektdatenbanken (Verwendung von Objekten)
Skilldatenbanken (Türen öffnen, Steckdose finden)
Online DeepLearning, unbegrenzte Rechenleistung



Auslagerung aufwändiger
Berechnungen

Mensch: 80%
Laune: -30%

Nahrung: 95%
Rakete: 5%

Akzeptanzlücke

Pardoxer Effekt in der Akzeptanz
dargebotener künstlicher Figuren auf
die Zuschauer

Der Effekt beschreibt die nicht stetige
Änderung der Annahme solcher
Objekte

Ab einem bestimmten Niveau des
Anthropomorphismus fällt die
Akzeptanz schlagartig ab und steigt
erst wieder ab einem sehr hohen Grad
an

Dieses Verhalten kann auch bei
menschlichen Gruppen beobachtet
werden, wo Absonderung ein Teil der
Gruppendynamik ausmacht

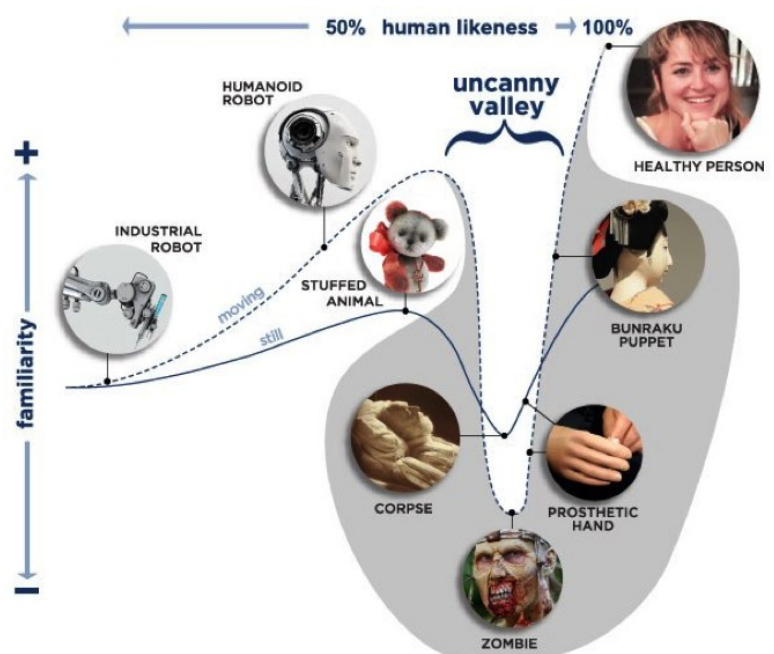


Image sources: Shutterstock, Reuters, Wikipedia, Heather Knight