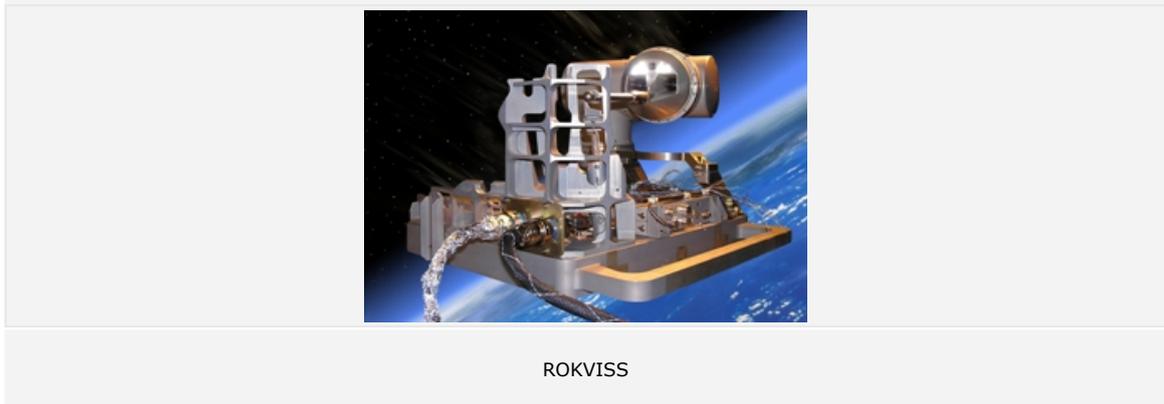


News Archive Weilheim

ROKVISS arbeitet schon das 3. Jahr reibungslos

12. Dezember 2007



Das vom DLR-Institut Robotik und Mechatronik entwickelte 2-gelenkige Robot-Testsystem ROKVISS (Robotik-Komponenten-Verifikation auf der ISS) im Außenbereich der Raumstation ISS überrascht die Experten immer wieder: Ursprünglich nur für eine Experimentdauer von 1 Jahr geplant, bewegt sich der kleine Arm schon im 3. Jahr problemlos an der Außenwand der Raumstation, führt autonom einen Stift gefühlvoll an einer Kontur entlang, zieht an Federn, um seine „Muskeln“ immer wieder zu testen und lässt sich beim Überflug der ISS über die Bodenstation in Weilheim immer wieder „telepräsent“ steuern, d.h. der Operator am Boden sieht ein („räumliches“) Stereobild und spürt am Joystick die Berührungskräfte an Bord. Der Operator erhält das Gefühl, als wäre er selbst „vor Ort“. Ein Highlight der Mission war jetzt die Beobachtung, dass nach 5 Monaten „erzwungenem Winterschlaf“ (wg. allgemeiner Rechnerprobleme auf der ISS) das Ärmchen sich in der Kälte nicht festgefressen hatte, sondern völlig glatt wieder aus seiner Ruhestellung herauslief, als es jetzt erstmalig wieder kommandiert wurde. Und dies obwohl es vom DLR aus kostengünstigen Standardbauteilen z.B. in der Elektronik gebaut wurde. Die Raumfahrtrobotik ist damit auf Ihrem Weg zum kostengünstigen „verlängerten Arm des Menschen im Weltraum“ einen großen Schritt vorwärts gekommen.

Am 24. Dezember 2004 wurde das System von Baikonur in den Orbit geschossen. Für die deutsche Weltraum-Robotik begann am 22. März 2005 um 13.30 Uhr MEZ mit der ersten Bewegung eines deutschen Roboters im freien Weltraum ein neues Kapitel.

Kontaktdaten für Bild- und Videoanfragen sowie Informationen zu den DLR-Nutzungsbedingungen finden Sie im Impressum der Website des DLR.