

PRESSEMITTEILUNG

Aberystwyth, Wales (UK), 07. September 2007

Österreichisches Forscherteam erneut Weltmeister im Robotersegeln

Die „ASV roboat“ hat es wieder geschafft und fährt bereits zum zweiten Mal als Sieger eines internationalen Wettkampfes für autonome Segelboote nach Hause. Im Rahmen der Microtransat vom 03.-06.09.2007, der ersten vollautonomen Segelregatta auf dem offenen Meer, setzte sie sich in Aberystwyth in Wales gegen die internationale Konkurrenz durch.

Die Freude ist groß im Team der österreichischen Gesellschaft für innovative Computerwissenschaften (InnoC), das für die Entwicklung der „ASV roboat“ verantwortlich ist: „Hohe, kurze Wellen, ein felsiges gefährliches Revier sowie fünf bis sechs Windstärken forderten unser vollautonomes Segelboot richtig heraus“, so Roland Stelzer, Präsident von InnoC und Projektleiter, über das Rennen. „Doch unser Boot mit knapp vier Metern Länge und 300 Kilogramm stellte sich als sehr zuverlässig heraus und ließ die Konkurrenz in allen Wettfahrten hinter sich. Die Expertenjury begeisterte besonders die präzise Navigation.“

Durchgeführt wurden eine etwa 3km lange Wettfahrt und ein 24 Stunden Rennen. Beim besonders herausfordernden und schwierigen 24 Stunden Bewerb konnte die „ASV roboat“ als einziger Teilnehmer die Wettfahrt erfolgreich beenden, die Konkurrenz musste aufgrund technischer Schwierigkeiten vorzeitig aufgeben. Mit am Start waren auch die University of Wales in Aberystwyth (UK), die Ecole Nationale Supérieure d'Ingénieurs de Constructions Aéronautiques aus Toulouse (Frankreich) und die Queen's University, Ontario (Kanada). „Die Konkurrenz war um einiges stärker als bei der Microtransat 2006 in Frankreich. Trotzdem haben wir gewonnen und das motiviert das ganze Team ungemein“, so Stelzer. „Nun arbeiten wir fieberhaft auf die weltweit erste vollautonome Atlantiküberquerung hin, für die wir auch noch Partner suchen.“

Die „ASV roboat“ ist in der Lage, jedes beliebige Ziel anzusegeln, es müssen lediglich die Zielkoordinaten eingegeben werden. Die optimale Route wird anhand von Wetterdaten in Echtzeit berechnet und permanent unter Berücksichtigung der Abdrift angepasst. Mittels künstlicher Intelligenz werden Sensordaten analysiert und daraus Ruder- und Segelstellung ermittelt. Auch Wende und Halse werden so vom Segelboot selbständig durchgeführt.

Hochauflösende Fotos stehen unter <http://www.roboat.at/de/pressecenter/aktuelle-presseinformation/article/> zur Verfügung.

Rückfragen:

Projektleitung:

Roland Stelzer

InnoC · Ospelgasse 1-9/2/5 · A-1200 Wien

Tel. +43/664/6113849

eMail: roland@innoc.at

<http://www.roboat.at>

Presse:

Birgit Wachmann

PR-Cruiser, Texte und mehr · Kölblgasse 2/29 · A-1030 Wien

Tel. +43/1/913 17 08

eMail: bwachmann@pr-cruiser.com