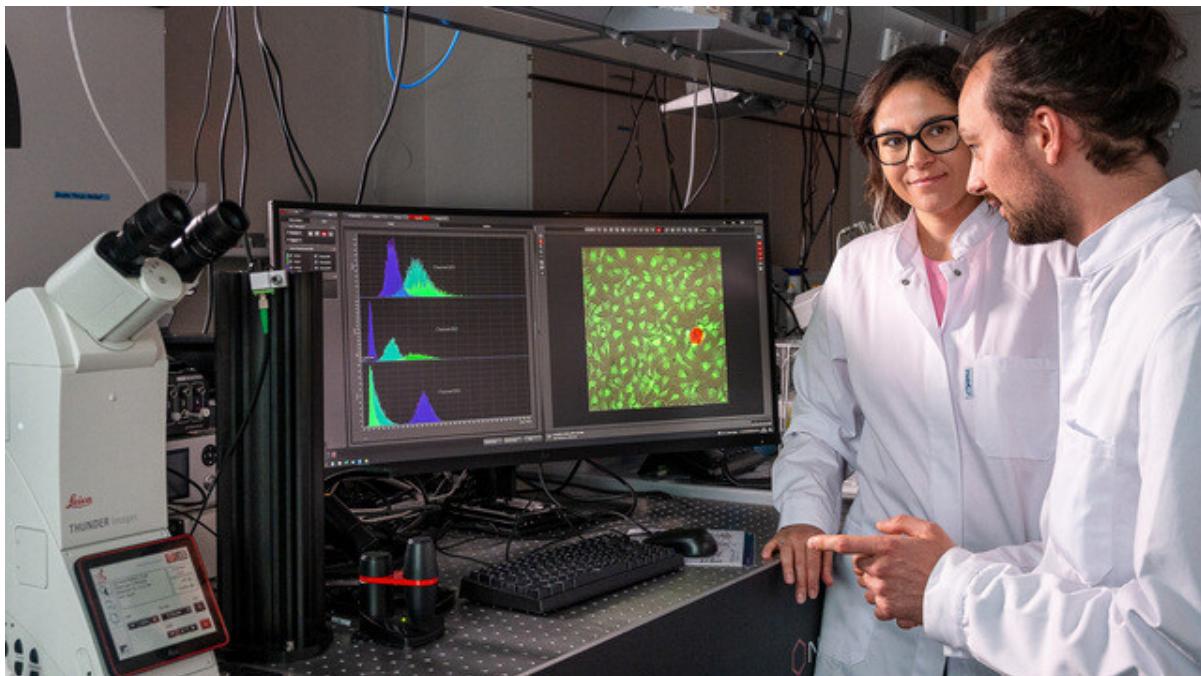




## NACHRICHTEN AUS ROBOTIK UND KÜNSTLICHER INTELLIGENZ



### Krebstherapie: Mikroroboter erforschen Zellen

Eine Forschendengruppe der Technischen Universität München (TUM) hat weltweit erstmals einen Mikroroboter entwickelt, der im Zellverbund navigieren und einzelne Zellen gezielt stimulieren kann. Die Professorin für Nano- und Mikrorobotik Berna Özkale Edelmann (im Bild) sieht darin das Potenzial, neue Behandlungsmethoden für den Menschen zu finden.

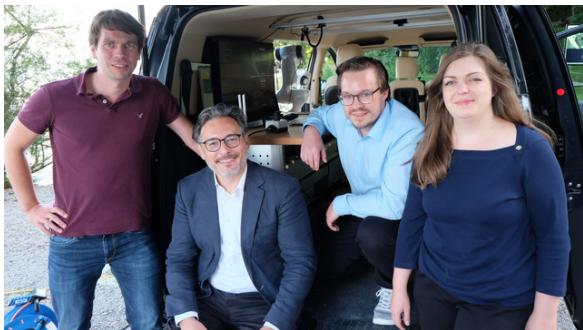
[Zum Beitrag](#)



### IROS 2023: 38 Paper vom MIRMI

Auf der Robotikkonferenz IROS präsentieren MIRMI-Forschende präsentieren 38 Paper, 5 Workshop sind von ihnen (mit-)organisiert worden. Ein Überblick.

[Zum Beitrag](#)



**Mobiler Robot-Hub gelauncht**  
Forschende der TUM haben einen SVAN entwickelt, der künftig als mobiler Robotik-Hub eingesetzt werden kann. Eine Drohne, ein Landroboter und ein U-Boot sind an Bord.

[Zum Beitrag](#)



**Starting Grant für Kristin Kozielski**  
Neun Nachwuchsforschende der TUM erhalten dieses Jahr ERC Starting Grants des Europäischen Forschungsrats (ERC), darunter auch MIRMI-Mitglied Prof. Kristen Kozielski.

[Zum Beitrag](#)

## ZAHL DES MONATS

**6,5**

**Meter pro Stunde**

So schnell können die nicht mal staubkorngroße Mikroroboter von Prof. Berna Özkale Edelmann zwischen Zellen herumsausen.

Im Forschungsalltag sind sie gemächlicher unterwegs. Sie brauchen für die gleiche Strecke 27 Mal so lang.

## VIDEO DES MONATS



Cristina Piazza, Berna Özkale Edelmann, Hussam Amrouch und Stefan Leutenegger haben drei Dinge gemeinsam: Sie sind jung, arbeiten für das MIRMI und sind bereits Professor.

[Video](#)

---

## PAPER DES MONATS

**Legoprinzip verbessert Sicherheit**  
MIRMI-Forschende haben die generalisierte Safe Motion Unit für die "Vorkollisionskontrolle" von Robotern entwickelt. Ihr Sicherheitskonzept setzt auf einen modularen, skalierbaren Ansatz, um die Ganzkörperdynamik zu ermitteln. Wissenschaftler Mazin Hamad erläutert, warum das wichtig ist.

[Zum Paper](#)

---

## LAB DES MONATS



## Prof. Angela Schoellig eröffnet Learning Systems and Robotics Lab

Prof. Angela Schoellig hat im August ihr neues Learning Systems and Robotics Lab eröffnet. Im Mittelpunkt des ersten Tages standen KI-gesteuerte Drohnen.

Zu  
LinkedIn

## JOBANGEBOTE

- **PhD/Postdoctoral Researcher,**  
Geriatronik-Projekt, MIRMI, TUM
- **(Wirtschafts-)Informatiker:in,**  
Geriatronik-Projekt, MIRMI, TUM in  
Garmisch-Partenkirchen
- **Architekt:in/Bauingenieur:in,**  
Geriatronik-Projekt Campus, MIRMI,  
TUM in Garmisch-Partenkirchen
- **Referent:in Kommunikation,**  
Geriatronik-Projekt, MIRMI, TUM in  
Garmisch-Partenkirchen



Alle aktuellen  
Angebote

## EVENTS

- 1. bis 5. Oktober 2023: [Robotikkongress IROS 2023](#) in Detroit, USA
- 24. Oktober 2023: [COBOTS4YOU](#), Würzburg
- 10. bis 15. November 2023: [CIRCULAR HACKFEST](#), Munich Urban Colab, München

[Weitere Events](#)

## IN DEN MEDIEN



### 3SAT: Wie intelligent ist die Robotermaus?

Die Entwicklung der Intelligenz ist an einen Körper gebunden. Um diese These zu untermauern, forschen Florian Walter und Prof. Alois Knoll an einer Robotermaus.

### vdi nachrichten: Helfer im OP

In Projekten am Klinikum rechts der Isar entwickeln die Forscher Lukas Bernhard und Prof. Dirk Wilhelm Roboter, die im Operationssaal unterstützen können.

[Zum Video](#)

[Zum Text](#)

[Zum Video](#)



[Presse](#) | [Kontakt](#) | [Anmelden \(Newsletter auf Deutsch\)](#) | [Anmelden \(Newsletter auf English\)](#) | [Archiv](#)

Kontakt zum Munich Institute of Robotics and Machine Intelligence (MIRMI) von der Technical University of Munich (TUM)  
Adresse: Georg-Brauchle-Ring 60/62, 80992 Munich, Germany  
Internet: [www.mirmi.tum.de](http://www.mirmi.tum.de)

Für den Versand unserer Newsletter nutzen wir rapidmail. Mit Ihrer Anmeldung stimmen Sie zu, dass die eingegebenen Daten an rapidmail übermittelt werden. Beachten Sie bitte auch die AGB und Datenschutzbestimmungen.

[Abmelden](#) | [Datenschutz](#) | [Impressum](#)  
2023 TUM MIRMI. Alle Rechte vorbehalten.