

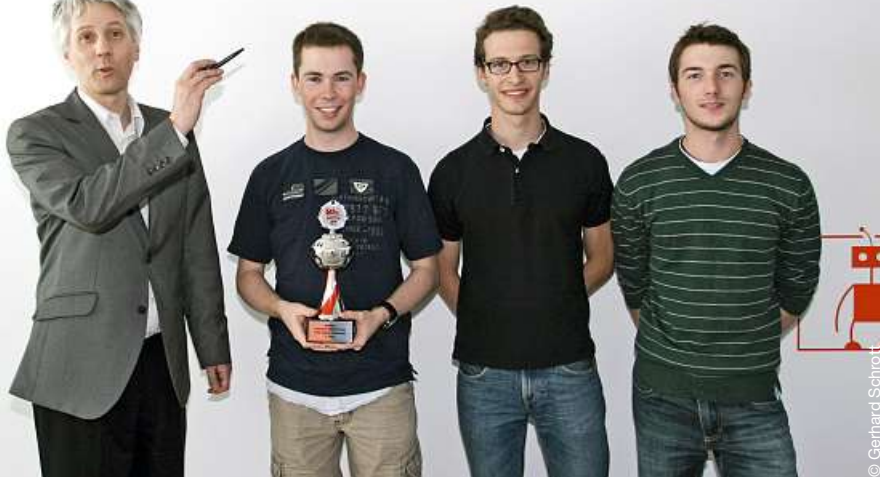
Ehrendoktorwürde für Norbert Reithofer



»Ich sehe diese Ehrung weniger im Rückblick, sondern als Auftrag für die Zukunft« – Norbert Reithofer (M.) mit Wolfgang A. Herrmann (r.) und Hans-Peter Kau.

Für seine herausragenden und von hohem Innovationsgrad geprägten technischen und unternehmerischen Leistungen als Ingenieur, besonders im Automobilbau, erhielt Dr. Norbert Reithofer, Vorsitzender des Vorstands der BMW AG, die Ehrendoktorwürde der Fakultät für Maschinenwesen der TUM. TUM-Präsident Prof. Wolfgang A. Herrmann hob die hervorragenden Ingenieurleistungen Reithofers während dessen BMW-Laufbahn hervor. Der Dekan der Fakultät für Maschinenwesen, Prof. Hans-Peter Kau, betonte in seiner Laudatio Reithofers Leistungen beim Aufbau der Carbonfaser-Kompetenz in der BMW Group, die Einführung zukunftsweisender Organisationsformen sowie effizienter und umweltfreundlicher Antriebe und Produktionsverfahren. Die kostengünstige Herstellung von Verbundwerkstoffen aus Carbonfasern (CFK) gilt heute als Schlüsseltechnologie für den Bau besonders leichter und damit Sprit und Kohlendioxid sparender Autos. Reithofer, der an der TUM promovierte, ist der »geistige Vater« des »Wertschöpfungsorientierten Produktionssystems«, der Antwort von BMW auf schlanke Produktionssysteme japanischer Prägung.

TUM-Studenten sind Weltmeister



Prof. Alois Knoll, Ordinarius für Echtzeitsysteme und Robotik der TUM, unterstützt mit seinem Lehrstuhl die Informatik-Studenten Sören Jentzsch, Peter Gschirr und Sebastian Riedel (v.l.).

14 Teams aus aller Welt traten beim RoboCup 2011 in Istanbul zum Festo Logistics Competition (FLC) an, um mit ihren Robotern in einer unbekanntenen Produktionshalle die Warenlogistik zu bewältigen. Das Team aus Informatikstudenten der TUM

»TUMsBendingUnits« entschied alle Spiele für sich und gewann somit den Weltmeistertitel in der FLC. Und so wurde gespielt: Pro Team bewegten sich bis zu drei Roboter autonom durch ein 5,60 Meter auf 5,60 Meter großes Spielfeld. Die Roboter brachten rote Eishockey-Pucks zu verschiedenen Produktionsmaschinen. Die Pucks waren mit RFID-Chips ausgestattet, die den Fortschritt eines Produkts speicherten. Die Maschinen bestanden aus einem RFID-Leser/Schreiber und einer Signal-Ampel, mit der sich Maschinentyp und Produktionsfortschritt ablesen ließen. Während die Maschinenposition bekannt war, war der genaue Maschinentyp unbekannt und musste von den Robotern im Lauf des Spiels selbst entdeckt werden. Ziel war es, möglichst schnell viele Güter höherer Klasse herzustellen. Am Ende einer fertigen Produktion sollte das Gut an einem der drei »Delivery Gates« abgeliefert werden. Der zufällige Ausfall von Maschinen und das mehrmalige Erscheinen eines Express-Guts sorgten für weitere Komplexität. Punkte wurden für erfolgreiche Produktions- und Verarbeitungsschritte verteilt und so der Sieger des 15-minütigen Spiels ermittelt.

www.youtube.com/user/TUMsBendingUnits