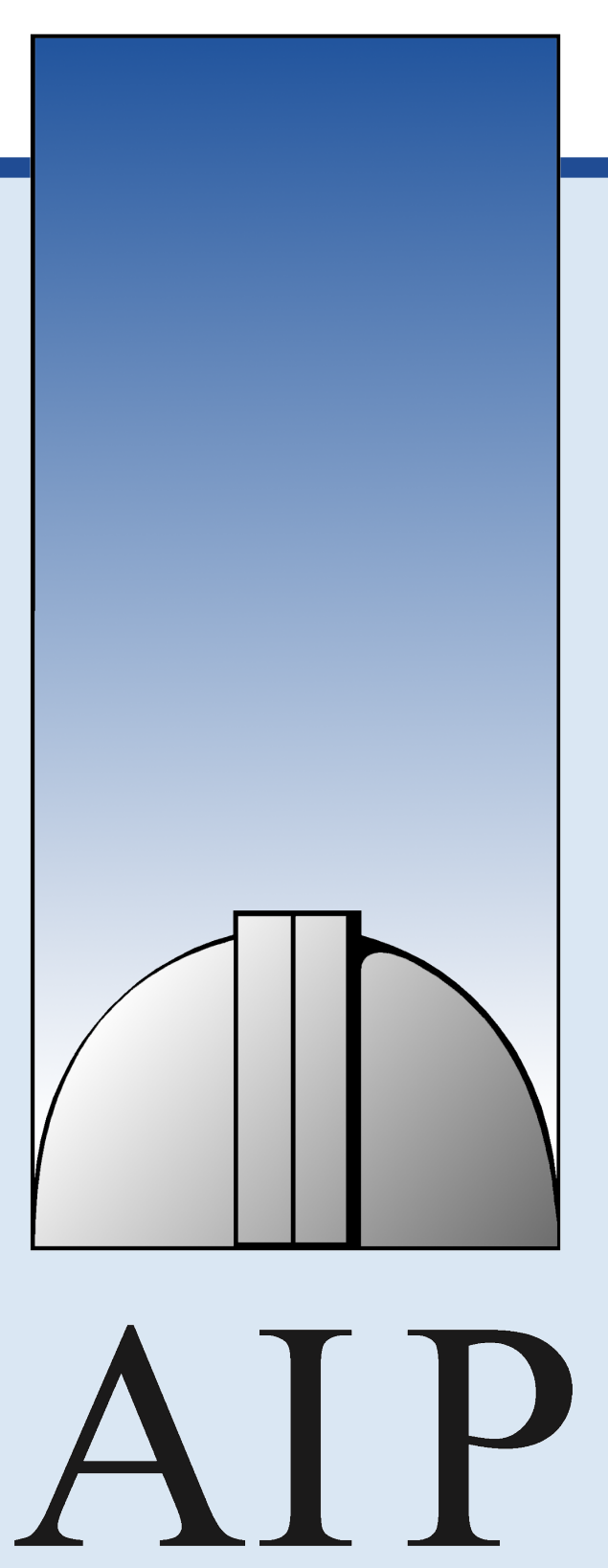


Vernetzung robotischer Teleskope im AstroGrid-D



Im AstroGrid-D wird an der Entwicklung eines Netzwerkes robotischer Teleskope gearbeitet. Die **Teleskope des AIP** (Abb. 2) bilden hier wesentliche Komponenten für die Entwicklung. Basiskomponenten des Netzwerkes sind:

- Grid Middleware **Globus**
- Protokoll standard **RTML** für die Kommunikation im Netzwerk
- Information Service **Stellaris**
- Robotische Teleskope (Abb. 2)

Die **Vernetzung** zwischen Teleskopressourcen und dem **Information Service** wurde bereits **realisiert** (Abb. 1).

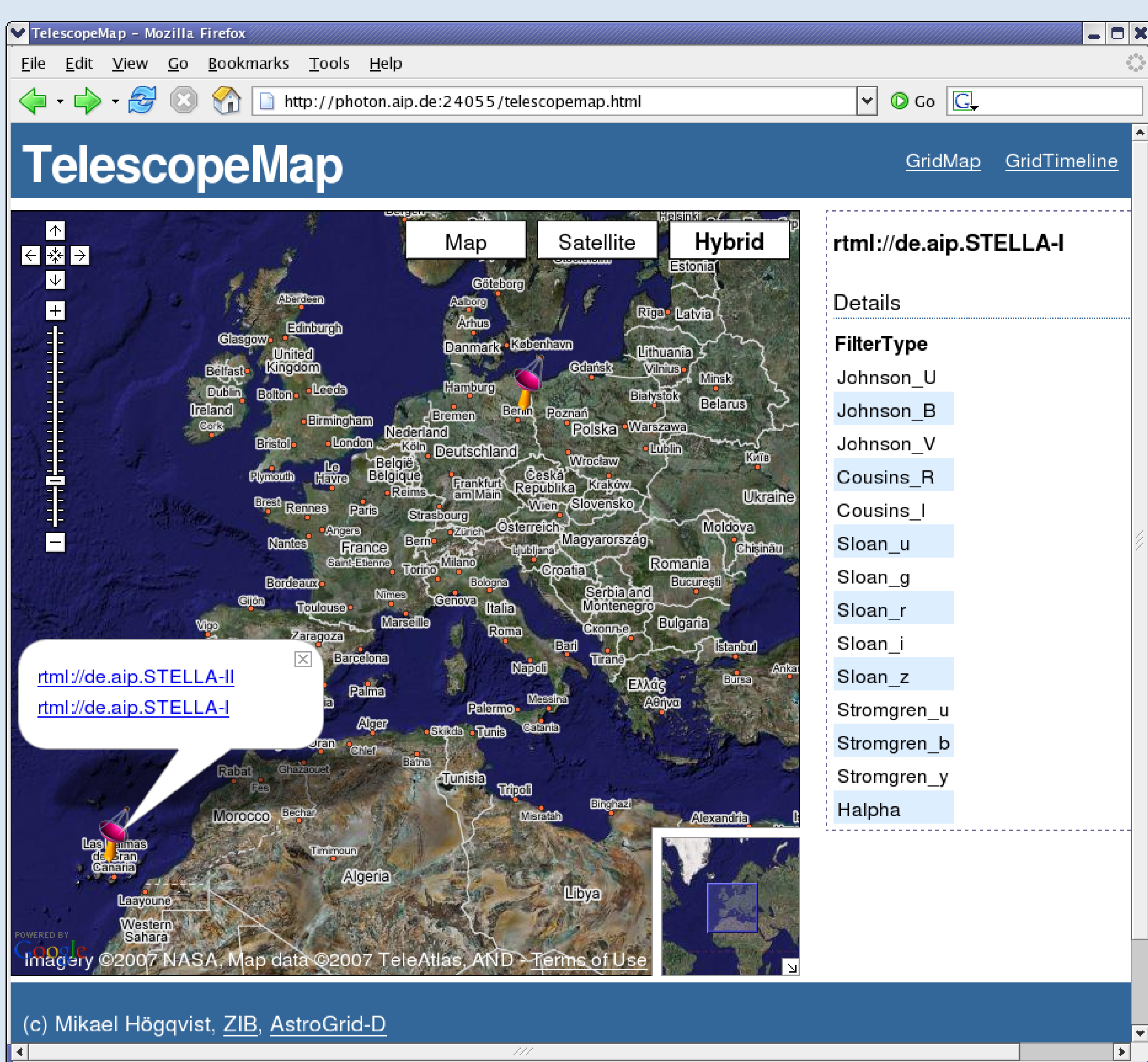


Abb. 1: Darstellung von statischen Metadaten eines integrierten Teleskops mittels Webinterface des Information Service.

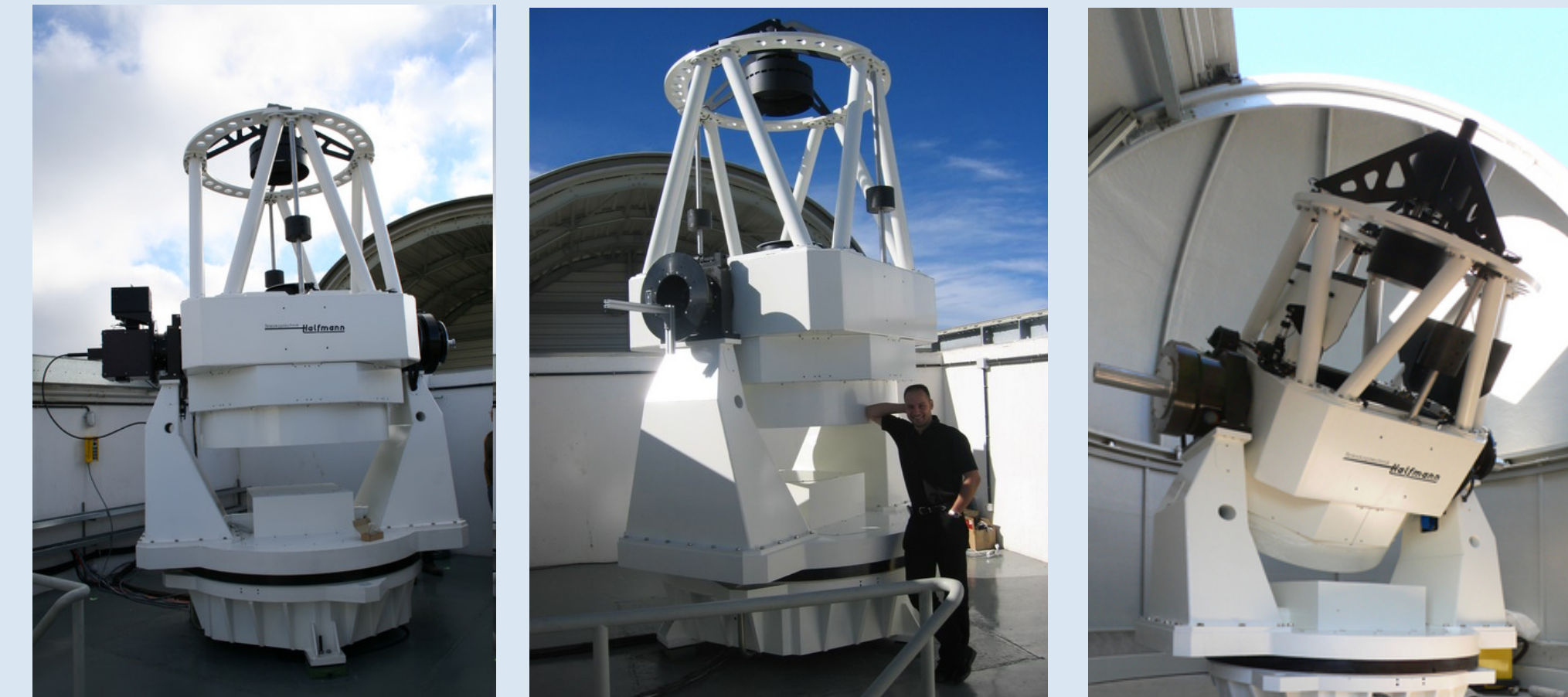


Abb. 2: Die Teleskope STELLA-I & II und Robotel des AIP bieten gute Möglichkeiten für Tests und Weiterentwicklung der Netzwerkarchitektur.

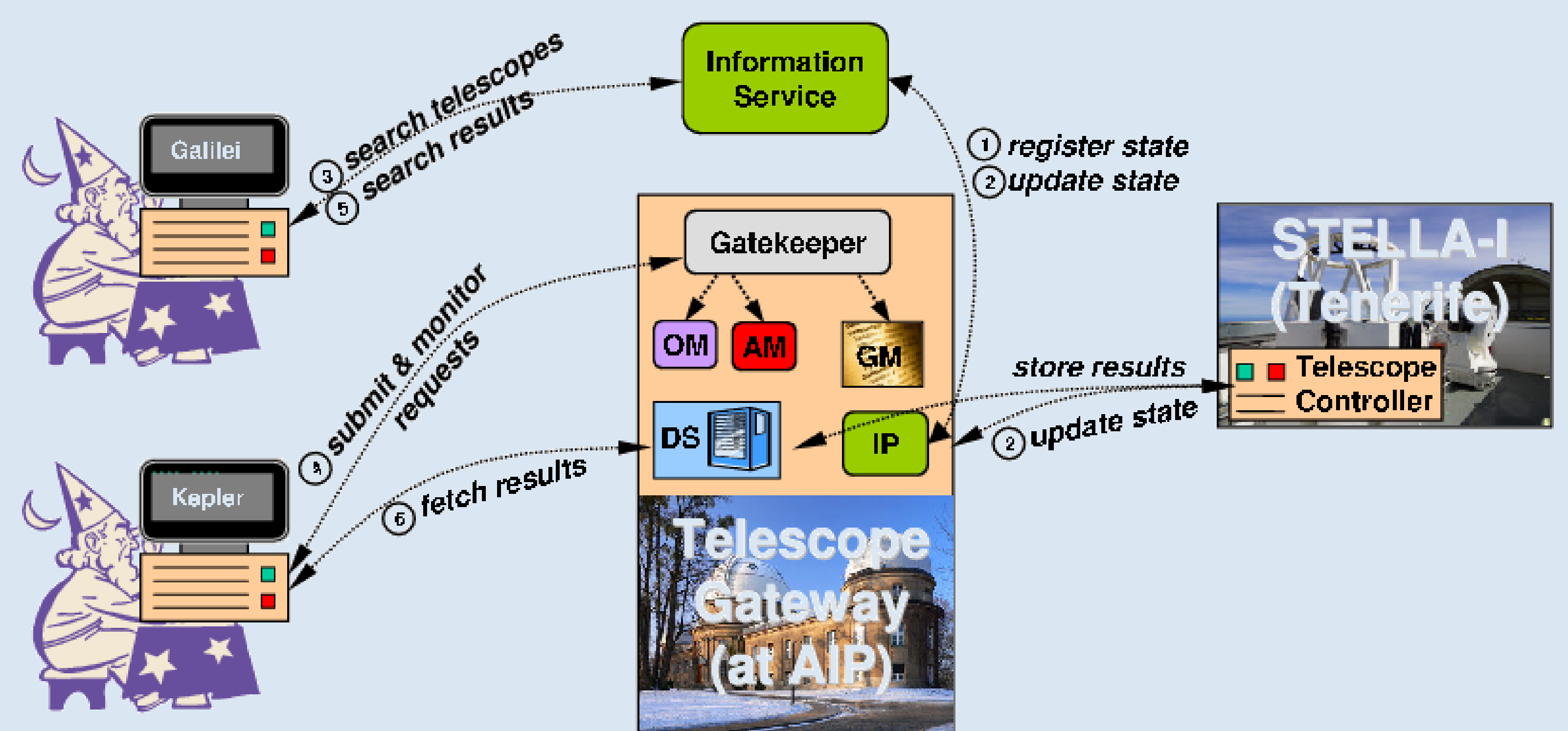


Abb. 3: Architektur zur Vernetzung der individuellen Komponenten.

Zukünftige Schritte sind:

- Vollständige Implementierung eines Interfaces zum Astrogrid um Zugriff für virtuelle Organistaiton (VO) zu ermöglichen
- Entwicklung eines Schedulers zur Koordinierung globaler Beobachtungen in unterschiedlichen Wellenlängenbereichen
- Erste Tests und Durchführung von Beobachtungen
- Optimierung, Erweiterung, Dokumentation und Präsentation der entwickelten Konzepts.