

### 3 Von der Sexpuppe zum Sexroboter: Eine technologische Verortung

Im Jahr 2005 förderten Ausgrabungen in den schwäbischen Alpen den vermutlich ältesten Dildo der Welt zu Tage: Um die 28.000 Jahre alt soll er sein (vgl. Hinde, 2015). Sich Werkzeugen und technischer Hilfsmittel zu bedienen, um sich lustvolle Momente zu bereiten, ist also möglicherweise ebenso alt wie die Menschheitsgeschichte selbst. Auch Kleopatra soll, so die Legende, zur klitoralen Stimulation einen mit Bienen gefüllten Papyrusbeutel als Vibrator genutzt haben (vgl. Love, 1992). Doch nicht nur sexuelle Stimulation durch technische Artefakte, auch romantische Bindungsgefühle gegenüber unbelebten Objekten weisen eine Jahrtausende alte Geschichte auf. Als wohl bekanntestes Beispiel kann hier die mythische Erzählung des römischen Dichters Ovid in seinem Werk *Metamorphosen* angeführt werden, in welcher der von der Liebe enttäuschte Bildhauer Pygmalion eine weibliche Elfenbeinstatue erschafft, die er wie eine menschliche Geliebte behandelt, liebkost, mit der er sein Bett teilt und in die er sich schließlich verliebt (vgl. Ovidius Naso, 2015).

Im frühen 20. Jahrhundert führte die Weiterentwicklung sexueller Hilfsmittel erst zur Erfindung dampfbetriebener, später dann batteriebetriebener Vibratoren. Zeitgleich wurden auch Sexpuppen erstmals industriell gefertigt (vgl. Danaher, 2017a). Große Bekanntheit erreichte die lebensgroße Plüschpuppe des Wiener Malers Oskar Kokoschka, die er 1918 als Abbild seiner verlorenen Geliebten Alma Mahler in Einzelanfertigung erschaffen ließ (Abb. 3). Sein Versuch, die leblose Materie zum Leben zu erwecken, um sich über die schmerzliche Zurückweisung und den Verlust seiner großen Liebe hinwegzutäuschen, endete jedoch in einer desillusionierenden Erkenntnis und der Zerstörung der Alma-Puppe. Seine Erfahrungen mit der Puppe verarbeitete Kokoschka nachfolgend in vielen seiner Werke.



Abb. 3: Oskar Kokoschkas Alma-Puppe, 1919.  
Foto: Henriette Moos

Heutzutage sind lebensechte High-End-Sexpuppen, sogenannte *RealDolls*, auf dem Markt, die teilweise bereits mit modernen technischen Features ausgestattet sind. Da bisherige und aktuelle Entwickler und Produzenten<sup>13</sup> von Sexrobotern allesamt aus der Silikonpuppenindustrie kommen, ist es naheliegend, dass Sexroboter bis dato lediglich als technische und tech-

nologische Fortsetzung solch hochwertiger Silikonpuppen gedacht werden und existieren (vgl. Kubes, 2019, S. 359). So ist der Übergang von der *Sex-Doll* zum *Sex-Roboter* fließend. Im Folgenden wird daher zunächst auf die Vielfalt und den technischen Stand der heute erwerbbareren Sexpuppen eingegangen, bevor bisher entwickelte und aktuell erhältliche Sexroboter mit ihren Funktionen vorgestellt werden. Abschließend wird ein Blick auf denkbare kurz-, mittel- und langfristige Entwicklungslinien in der Sexroboter-Entwicklung geworfen.

## Aktuelle Sexpuppen

Die Sexpuppen-Industrie weist eine große Bandbreite unterschiedlicher Dolls auf. Eine Übersicht über den aktuellen Sexpuppen-Markt zu bekommen, scheint schwierig. Das Angebot ist groß und wird insbesondere von einer Vielzahl japanischer und chinesischer Produzenten angeführt. Einfachste aufblasbare Gummipuppen als Spaßartikel für um die zehn Euro werden ebenso angeboten wie solche mit Vibrationseinsatz, Körperöffnungen aus TPE<sup>14</sup> und Kunthaar für um die 200 Euro. Zwischen diesen

<sup>13</sup> Die maskuline Form wird hier verwendet, da es sich um eine cis-männlich dominierte Branche handelt.

<sup>14</sup> Als thermoplastische Elastomere, kurz TPE, werden Materialien aus Kunststoff bezeichnet, die jedoch mit ihrer Flexibilität, Biegsamkeit und Elastizität die wesentlichen Eigenschaften von Gummi aufweisen.

schlichten Modellen und den sehr hochpreisigen Silikonpuppen mit technischen Features gibt es unterschiedlichste Ausführungen und Qualitäten. Weibliche wie männliche, seltener auch mehr- bzw. zwischengeschlechtliche (oftmals als *Transgender* oder *Shemale* bezeichnet), ebenso wie kindlich anmutende Puppen<sup>15</sup> sind erhältlich, zum Teil sind sie à la Baukastenprinzip individuell zusammenstellbar. Auch werden Torsos mit oder ohne Kopf, Armen und Beinen<sup>16</sup> als reduzierte, da leichtere und günstigere Variante, angeboten.

High-End-Sexpuppen ab mehreren Tausend Euro aufwärts besitzen ein Metallskelett und Gelenke, sodass sie in diverse Positionen gebracht werden können. Sie wiegen je nach Größe bis zu 40 Kilogramm oder auch mehr. Die >Haut< besteht zumeist aus Silikon oder silikonähnlichem Material und kann für eine realistische Haptik einen härteren Kern und eine weichere Ummantelung besitzen (Abb. 4). Je nach Anbieter kann nahezu jedes Detail einer Puppe individualisiert werden: In den meisten Fällen sind Hautton, Frisur, Make-up, Brustgröße und Intimbehaarung wählbar. *Shemale-Kits* können zusätzlich erworben werden, um das herausnehmbare Vulva-Vagina-Genital durch ein Penis-Hodensack-Genital zu ersetzen. Einige Hersteller bieten eine große Auswahl weiterer individualisierbarer Optionen an wie beispielsweise unterschiedliche Ohren, Zähne (so z.B. auch Elfenohre und Vampirzähne), Füße, Penisgrößen, Erektionsgrade, beschnittene/unbeschnittene Penisse, Achselbehaarung, Sommersprossen, unterschiedliche Größen, Formen und Farben von Brustwarzen, austauschbare Gesichter oder austauschbare Köpfe.<sup>17</sup> Die autonome Bewegungsfähigkeit solcher Dolls reicht von nicht vorhandener Bewegungsfähigkeit bis hin zur Bewegung von Augen, Augenlidern und Lippen. Manche Puppen sind mit einem Heizsystem versehen, das die Körperwärme der Puppe regulieren kann.<sup>18</sup> Einige reagieren auf starke Erschütterungen mit einem Stöhnen<sup>19</sup>, andere

15 Vgl. z.B. [www.omysexydoll.com/kleine-bruste-lebensechte-sexpuppen-100cm-erine.html](http://www.omysexydoll.com/kleine-bruste-lebensechte-sexpuppen-100cm-erine.html) (17.10.2021).

16 Vgl. z.B. [www.rs-dolls.com/sexpuppe/torso-sexpuppen](http://www.rs-dolls.com/sexpuppe/torso-sexpuppen) oder <https://www.silicone-dolls24.com/silikon-liebespuppen/dreamdoll/p61-ddc-x-treme-ris-torso-model> (17.10.2021).

17 Vgl. z.B. [www.sinthetics.herokuapp.com/preview/16](http://www.sinthetics.herokuapp.com/preview/16) (15.02.2021) oder [www.RealDoll.com/options](http://www.RealDoll.com/options) (17.10.2021).

18 Vgl. z.B. <https://www.siliconedolls24.com/silikon-liebespuppen/dreamdoll/p98-liebespuppe-mit-heizung> (17.10.2021).

19 Vgl. z.B. *Z-Onedoll*. Die Produktion wurde mittlerweile eingestellt.



Abb. 4: High-End-Silikon-Sexpuppen auf der Erotikmesse Venus 2019. Foto: D. Paulina Matyjas

wiederum haben eingebaute Sensoren, die bei Berührung bestimmter Bereiche und in Abhängigkeit von der Intensität der Berührungen mitunter auch einen Orgasmus simulieren können.<sup>20</sup> Zum Teil lassen sich einige Funktionen wie die Wärmeregulierung der Puppe, Lautstärke usw. per Mobile-App steuern. Gelegentlich werden Sexpuppen mit solchen Features von Händlern als ›intelligente Sexroboter‹ vermarktet – wobei die Bezeichnung solch vergleichsweise einfacher Elektronik als ›intelligent‹ durchaus fragwürdig ist.

## Frühe und aktuelle Sexroboter

Inwieweit mit Elektronik versehene Sexpuppen der Bezeichnung ›Sexroboter‹ gerecht werden, wird aus den Produktbeschreibungen der Online-Shops nicht immer deutlich. So wird teilweise lediglich mit Schlagwörtern

---

20 Vgl. z.B. [www.realdoll.com/product/sensex](http://www.realdoll.com/product/sensex) (17.10.2021).

wie ›Roboter‹, ›intelligent‹, ›internetfähig‹ oder Ähnlichem geworben, ohne dass weiterführende Angaben zur dahinterstehenden Technologie bzw. zu darauf basierenden Funktionen angeführt werden. Seriös wirkende Anbieter scheinen rar zu sein. Nichtsdestotrotz gibt es einige Firmen, die es in den letzten Jahren mit ihren proklamierten Sexrobotern wiederholt in die Medien geschafft haben und/oder in der wissenschaftlichen Literatur wiederholt als Beispiele für aktuelle Sexroboter erwähnt wurden.

2010 präsentierte das Unternehmen *TrueCompanion* auf der Adult-Entertainment-Messe *AVN* »den weltweit ersten Sexroboter« (Chapman, 2010, Abs. 1). Dem Erfinder Douglas Hines zufolge konnte der weibliche Roboter *Roxxy* optisch individualisiert werden, aber auch das entsprechend gewünschte Verhalten soll aus einer Reihe vorprogrammierter ›Persönlichkeiten‹ wählbar gewesen sein. Zur Auswahl standen dabei die Modelle *Wild Wendy*, *Frigid Farrah*, *S&M Susan*, *Young Yoko* und *Mature Martha*, deren individuelle Eigenschaften selbsterklärend zu sein scheinen. Es soll auch ein männliches Pendant namens *Rocky* gegeben haben. Ob das Modell Rocky jedoch jemals wirklich existierte, ist fraglich, denn Bilder von Rocky gab es nie zu sehen (vgl. Danaher, 2017a). Laut Hines hatte Roxxy einen Herzschlag und ein ›Kreislaufsystem‹. Der Roboter soll Augen, Lider, den Mund und den Kopf sowie seine »privaten inneren Bereiche« (ebd., S. 6) bewegt haben können. Auf dem Youtube-Kanal von TrueCompanion<sup>21</sup> finden sich Demonstrationsvideos von Roxxy aus den Jahren 2010 und 2017, in denen dessen motorische und kommunikative Fähigkeiten präsentiert werden (d. h. Bewegung von Hüfte und Beinen sowie das Führen einer Unterhaltung). Die Videos wirken recht amateurhaft, irritierend und fragwürdig für ein Unternehmen, das damit wirbt, die weltweit erste robotische Sexpuppe mit AI-Technologie auf den Markt gebracht zu haben. Dennoch war Hines mit seinem Vorführmodell medial überaus stark vertreten und auch eine Vielzahl wissenschaftlicher Publikationen zu Sexrobotern führte TrueCompanion und seinen Sexroboter Roxxy als exemplarisch für marktreife Sexroboter an. Dabei bestanden schon lange, unter anderem vonseiten des führenden Sexroboter-Experten David Levy (2013), enorme Zweifel daran, dass dieser Roboter die versprochene Marktreife erlangt und – bis auf einen Prototyp – jemals produziert wurde und nicht nur eine große Irreführung von Wissenschaft und Medien war (vgl. auch Kleeman, 2017). Zum

21 Vgl. [www.youtube.com/channel/UCwY5KmyS9ZI9Net9Hm-rgvA](https://www.youtube.com/channel/UCwY5KmyS9ZI9Net9Hm-rgvA) (17.10.2021).

Zeitpunkt der Recherchen bestand die Homepage von TrueCompanion zunächst noch aus einer inhaltsleeren Website, die im späteren Verlauf abgeschaltet wurde.

Auch zu den von Sharkey et al. (2017) erwähnten Sexrobotern der Firma *Android Love Dolls* waren zum Zeitpunkt der Recherchen kaum aussagekräftige Informationen zu finden: einige wenige Pressefotos des Prototypen *Eva*, eine mittlerweile abgeschaltete Homepage, die mit (zu) vielversprechend klingenden technische Features des Roboters warb, ein wenig seriös wirkender Onlineshop, in dem statt Sexrobotern lediglich menschliche Fotomodelle abgebildet waren. Das noch aktive Unternehmen *Eden Robotics*, das hinter Android Love Dolls steht, beschreibt sich auf dessen Homepage als »The USA leading Android Robot Manufacturer«<sup>22</sup>. Hinsichtlich der Frage nach einer tatsächlichen Existenz der Android Love Dolls blieb allerdings eher Irritation als Information zurück (vgl. auch Owsianik, 2021).

*Samantha*, ein Sexroboter der spanischen Firma *Synthea Amatus*, erregte 2017 mediales Aufsehen dadurch, dass sein Erfinder Sergi Santos ein besonderes Update einbaute, nachdem Samantha auf einer Messe von Besuchern schlecht behandelt und beschädigt wurde: Samantha musste fortan erst »verführt« werden, um entsprechend lustvolle Reaktionen zu zeigen und reagierte nicht, wenn sie zu grob behandelt wurde. Wenngleich dieses Feature von Santos eine positive Intention gehabt haben mag, wurde es – ebenso wie das Modell Frigid Farrah von TrueCompanion – von einigen Sexroboter-Gegner:innen stark kritisiert, da es als ideale Voraussetzung für die Umsetzung von Vergewaltigungsfantasien fungieren würde (vgl. Christian, 2017). Auch die Firma Synthea Amatus scheint – so lässt sich aus der abgeschalteten Website schließen – nicht mehr zu bestehen.

Neben diesen gescheiterten Versuchen, mit mehr oder minder seriösen Sexroboter-Modellen Aufmerksamkeit auf sich zu ziehen und sich auf dem Sexrobotermarkt zu etablieren, können auch einige aktive Anbieter ausgemacht werden.

Von der chinesischen Firma *Shenzhen All Intelligent Technology*, kurz *AI-Tech*<sup>23</sup> produziert und über diverse europäische Anbieter vertrieben wird der weibliche Sexroboter *Emma*. Der Roboter kann sprechen, auf Anweisungen reagieren (z. B. singen), sich auf Englisch bzw. Chinesisch

---

22 Vgl. [www.edenrobotics.com](http://www.edenrobotics.com) (17.10.2021).

23 Vgl. [www.ai-aitech.com](http://www.ai-aitech.com), UK-Vertriebsseite: [www.ai-aitech.co.uk](http://www.ai-aitech.co.uk) (17.10.2021).

unterhalten und er enthält ein KI-System mit der Fähigkeit eines durch den Hersteller nicht näher erläuterten >deep learning<. Das operierende Computersystem sitzt im Kopf. Emma ist mit einem Heizsystem ausgestattet, kann Augen, Augenlider, Lippen und den Hals bewegen. Sensoren an Füßen, Genitalien und Brüsten dienen dazu, Emma mit einem Stöhnen auf Berührungen dieser Regionen reagieren zu lassen. Zudem wird auf integrierte WLAN- und Bluetooth-Schnittstellen verwiesen, wobei jedoch unbeantwortet bleibt, welche Funktionen damit bedient werden können.

Das bislang wohl ambitionierteste und seriöseste Projekt in der Entwicklung von Sexrobotern ist der Roboter Harmony des US-amerikanischen Unternehmens Abyss Creations<sup>24</sup>. Mit der Marke *RealDoll* ist Abyss Creations seit über 20 Jahren für die Herstellung von hyperrealistischen Silikonpuppen bekannt. Nach einer mehrjährigen Ankündigungsphase und vielzähligen medialen Auftritten hat das Unternehmen 2018 den Sexroboter Harmony auf den Markt gebracht. Harmony ist ein weiblicher Roboterkopf, der den Silikonpuppen von RealDoll aufgesetzt, aber auch ohne diese verwendet werden kann (Abb. 5). Den Herstellern zufolge ist der Roboter Harmony »the highest quality doll in the world«<sup>25</sup>. Zu seinen Funktionen gehören die Bewegung des Kopfes bzw. Gesichts, der Lippen, der Augen, Augenbrauen und der Augenlider. Der Kopf allein kostet derzeit 6.000 US-Dollar, für den Silikonpuppenkörper kommen je nach Auswahl individualisierbarer Optionen weitere 4.000 bis 8.000 US-Dollar hinzu.<sup>26</sup>

Die KI des Roboters wird über die separat erhältliche, kostenpflichtige Mobile-App *RealDollX* gesteuert und durch Kopplung an den Roboterkopf mit dessen Bewegungen synchronisiert. Die App ermöglicht Kommunikation und erlernt durch Dialoge mit der nutzenden Person deren Interessen und Vorlieben. Dabei sind mehrere Avatare parallel nutzbar, die getrennt voneinander lernen und somit vollkommen unabhängig voneinander funktionieren. Nutzende können jedem Avatar eine >Persönlichkeit< zuteilen, wobei eine beliebige Kombination aus zwölf charakteristischen Merkmalen (z. B. lustig, intellektuell, eifersüchtig, unsicher, unberechenbar, sinnlich etc.) gewählt sowie die Stimme und das virtuelle Erscheinungsbild an die eigenen Vorlieben angepasst werden kann

<sup>24</sup> Vgl. [www.realdoll.com/realdoll-x](http://www.realdoll.com/realdoll-x) (17.10.2021).

<sup>25</sup> Vgl. [www.realdollx.ai](http://www.realdollx.ai) (17.10.2021).

<sup>26</sup> Vgl. [www.realdoll.com/realdoll-x](http://www.realdoll.com/realdoll-x) (17.10.2021).



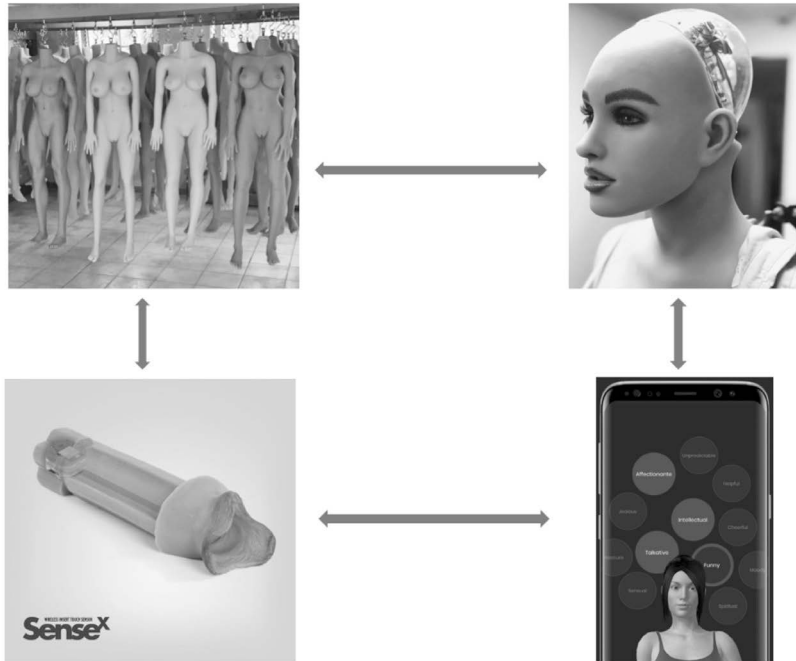


Abb. 5: Das Zusammenwirken aller optionalen Sexroboter-Elemente verspricht eine immersive Erfahrung bei der Nutzung von Abyss Creations' Sexroboter Harmony. Eigene Darstellung. Teilabbildungen: Puppenkörper (oben links): Beispielbild, <https://www.rs-dolls.com/sofort-lieferbar/>; Roboterkopf Harmony (oben rechts): [abysrealdoll/Instagram](https://www.abysrealdoll.com/); Avatar-Auswahlmenü in der Mobile-App ReallDollX (unten rechts): [www.realdollx.ai](http://www.realdollx.ai); Vaginaleinsatz SenseX (unten links): [www.realdoll.com/product/sensex](http://www.realdoll.com/product/sensex)

(Abb. 5).<sup>27</sup> Ein Roboterkopf kann demnach durch Kombination mit verschiedenen Puppenkörpern und verschiedenen virtuellen Avataren eine Vielzahl von ›companions‹ generieren. Die App ist jedoch auch gänzlich ohne Roboterkopf nutzbar.

Eine zusätzliche optionale Erweiterung für die robotische sexuelle Erfahrung ist ein über Bluetooth gesteuerter Genitaleinsatz, der eine Vagina simuliert und mit Sensoren ausgestattet ist.<sup>28</sup> Gekoppelt mit der App und

<sup>27</sup> Vgl. [www.realdollx.ai](http://www.realdollx.ai); [www.youtube.com/watch?v=oJRTuCi2AD8](https://www.youtube.com/watch?v=oJRTuCi2AD8) (17.10.2021).

<sup>28</sup> Vgl. [www.realdoll.com/product/sensex](http://www.realdoll.com/product/sensex) (17.10.2021).



dem Roboterkopf soll so akustisches (d. h. Stöhnen) und mimisches Feedback (d. h. Bewegungen des Roboterkopfes und des Gesichts) zu einer immersiven robotisch-sexuellen Erfahrung führen (Abb. 5).<sup>29</sup>

Bereits seit einigen Jahren wird auch *Henry*, das männliche Pendant, als Prototyp geführt und beworben, jedoch ist es bislang nicht zu einer Markteinführung eines männlichen Roboterkopfes oder einer entsprechenden KI-Software (d. h. einer Mobile-App mit männlichen Avataren) gekommen, da Abyss Creations sich derzeit auf die Weiterentwicklung der weiblichen AI und Robotik konzentriert.<sup>30</sup> Entsprechend wurden seit 2020 vier weitere weibliche Modelle eingeführt.

## Die Sexroboter der Zukunft

Durch Koppelung von Robotik mit KI-Software und weiteren Sex-Technologien sollen Sexroboter zukünftig weitaus immersivere sexuelle Erfahrungen ermöglichen können. So wird beispielsweise derzeit an Sensoren gearbeitet, die Harmony dazu befähigen sollen, Berührungen zu >spüren<, an Kameras in den Augenhöhlen, damit der Roboter >sehen< und Nutzende erkennen kann, sowie an einer Selbstlubrikationsfunktion als mechanisches Feedback. Weiterhin ist bereits ein Prototyp vorhanden, der seine Arme bewegen kann. Das selbstständige Gehen ist innerhalb der Robotik eine anspruchsvolle und sehr kostenintensive Funktion, die in naher Zukunft wohl noch keine Realisierung in Sexrobotern finden wird. Die Avatar-App RealDollX soll künftig VR- und AR-kompatibel erweitert werden, sodass die virtuelle Gefährtin mittels VR-/AR-Brillen in digitale Welten (*Virtual Realities*) oder die reale Umgebung (*Augmented Reality*) >hineingebeamt< werden kann. Auch forscht das Unternehmen derzeit daran, menschliche Bewegungen über visuelle Sensoren (d. h. über eine Kamera) in Bewegungen des Roboters zu übersetzen. Von hier aus liegt die Möglichkeit nicht mehr fern, *physischen* Sex mit einem *Sexroboter* zu haben, der jedoch *digital* von einer bekannten oder unbekannten *Person* (z. B. Partner:in, Sexarbeiter:in oder anonyme Internetbekanntschaft) gesteuert wird. Der >seelen-

29 Vgl. [www.youtube.com/watch?time\\_continue=376&v=H64BM5OdARs&feature=emb\\_logo](https://www.youtube.com/watch?time_continue=376&v=H64BM5OdARs&feature=emb_logo) (17.10.2021).

30 Vgl. Einträge im RealDoll-Forum vom 03.02.2019 und 13.02.2020 unter [www.clubrealdoll.com](http://www.clubrealdoll.com) (17.10.2021).

lose< Robotersex wird so wieder zum >beseelten< zwischenmenschlichen, durch einen Roboter bloß vermittelten Sex.

Utopische wie dystopische Perspektiven auf Sexroboter der Zukunft basieren auf der Vorstellung, dass diese sowohl ein (hyper-)realistisches androides Erscheinungsbild haben als auch in ihrem Verhalten dem Menschen immer ähnlicher werden. Queerfeministische Perspektiven hingegen werfen neue Visionen auf. Sie plädieren für Alternativen zu der bisherigen Beschränkung auf hyperfeminisierte und hypermaskulinisierte pornografische Nachbildungen von Menschen. So kritisiert Sophie Wenerscheid, Kulturwissenschaftlerin und Autorin des Buchs *Sex Machina* (2019), die bislang ungenutzte Gelegenheit, die anthropozentristische Ebene zu verlassen und Sexroboter als Möglichkeit für neuartige sexuelle Erfahrungen weiterzudenken (Wenerscheid in Wenerscheid & Ahlers, 2020). Auch sieht Kubes (2019; 2020) die Zukunft von Sexrobotern nicht in der Fortführung und Anwendung binärer Geschlechterbilder und Anthropozentrismen, sondern in der Exploration gänzlich neuer Formen von Sexualität. Weil Sexroboter funktional keinen Reproduktionsauftrag zu erfüllen hätten, böten sie eine unvergleichbare Chance zur »Aktualisierung heteronormativer Geschlechterstereotypen« (Kubes, 2019, S. 353; vgl. auch Kubes, 2020) durch entgenderte Versionen von Sexrobotern, aber auch zu gänzlich neuen sexuellen Erfahrungen mittels posthumaner Versionen von Sexrobotern, die sie wie folgt skizziert:

»An ihrem Anfang müsste ein grundsätzliches Überdenken von allem stehen, was wir über die vielfältigen Formen von Lust und Begehren zu wissen glauben. Dann erst lässt sich sinnvoll damit beginnen, die wünschenswerten Eigenschaften und Fähigkeiten von Sexrobotern zu skizzieren und zu priorisieren. Wenigstens einige Charakteristika drängen sich auch ohne längeres Nachdenken auf: So sollte ein Sexroboter zweifellos über eine gute Haptik verfügen. Das bedeutet nicht, dass er die menschliche Haut nachahmen müsste. Es gibt viele Dinge, die sich gut anfühlen, und die breite Streuung individueller Präferenzen könnte unter Umständen auch die Konstruktion austauschbarer Oberflächen inspirieren. Intelligenz (so künstlich sie auch sein mag) wäre zweifellos ein Plus. Für die beabsichtigte sexuelle Funktionalität kann man deutlich über Öffnungen und/oder phallische Elemente hinausdenken. Vorstellbar wären etwa auch (Körper-)Formen, die nicht statisch sind, sondern sich verändern und an das menschliche Gegenüber anpassen können, Wärme- und Kälteele-

mente, Infrarotlicht, Flüssigkeiten, Öle usw.; der Phantasie sind hier keine Grenzen gesetzt.

Das Ergebnis wird zweifellos anders aussehen als die aktuellen Modelle. In vielen Fällen dürfte es überhaupt nicht mehr einer menschlichen Figur ähneln« (Kubes, 2019, S. 359f.).

Ob solche queerfeministischen, posthumanen Plädoyers und Visionen den Nerv der Zeit treffen und tatsächlich die Bedürfnisse einer vorhandenen, aber noch nicht erschlossenen potenziellen Zielgruppe von Sexrobotern aufgreifen, ist noch kaum erforscht worden und demnach nicht abschätzbar. Doch allein die Markteinführung eines *männlichen* Sexroboters würde bereits einen Meilenstein hinsichtlich einer auf irgendeine Weise vorhandenen Vielfalt zukünftiger Sexroboter darstellen.

