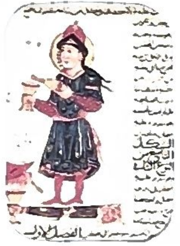
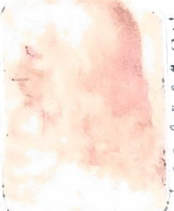
Robotique

Clarence Defays
Pierre
Ava Ecaplet

le peu de choses connues sur sa vie provient de l'introduction à son livre : Livre de la connaissance des procédés mécaniques, écrits en 1206 à la demande du prince artukide de l'époque.

1206



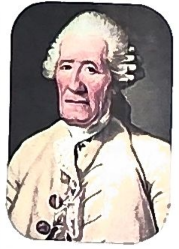


1490

Léonard de Vinci se révèle un mécanicien observateur et imaginatif, même si son degré d'habileté n'est pas commun. La plupart des inovation qu'il produit dans le domaine se font dans les années 1490. Les machines sur lesquelles il s'est penché avec le plus d'attention après les machines volantes sont les textiles, il place l'invention du métier à tisser au même niveaux d'importance que l'imprimerie

Jacques de Vaucanson est né en 1709 et est mort en 1782. Il commence par réparer les horloges et les montres de son quartier. Il suit alors à Paris, de 1728 à 1731, des études de mécanique, physique, anatomie et musique. En 1738, il construit son premier automate, le flûteur automate qui joue de la flûte traversière. Il construit ensuite son automate le plus sophistiqué : un canard digérateur exposé en 1744. Il a construit un autre automate le joueur de tambourin.

1758

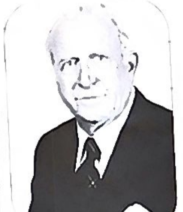


1920

Karel Čapek est né en 1890 et est mort en 1938. Il est mondialement connu pour avoir popularisé le mot « robot ». Le mot robot, qui apparaît pour la première fois dans sa pièce de théâtre de science-fiction R.U.R. Karel Čapek pensait plutôt au mot « labor ». Le mot robot vient du mot tchèque robota qui signifie « travail » ou « servages ». Karel Čapek est un important écrivain tchécoslovaques du XXe siècle. Le mot robot est d'origine slave et provient du verbe robotovat (travailler)

L'oeuvre la plus connue de Grey Walter fut la construction de certains des premiers robots autonomes électroniques. Il voulait prouver que des connexions riches entre un petit nombre de cellules cérébrales pourrient donner lieu à des comportements très complexes. Ses premiers robots, qu'il appelait autrefois machines speculatrice, furent construits entre 1949 et 1949.

1948



1947

Charles Devol est né en 1912 et est mort en 2011. Il a développé le premier prototype du robot Unimate, Unimate #001, en 1957, en coopération avec Joseph Engelberger. Unimate est le premier robot de manutention utilisé dans les travaux de production. C'est un bras robotique breveté en 1961.

Shigeo Hirose est un roboticien né en 1947. Il a reçu une vingtaine de prix et a développé le premier robot-serpent dans les années 1970, en collaboration avec l'entreprise Hibot. Le principe de locomotion de ce robot est basé sur le mode de déplacements des serpents.

1970

2003

Hiroshi Ishiguro est né en 1947. C'est un chercheur en IA et en robotique. Il est le créateur des robots « géminoid », qui sont des robots à forme humaine. Ils ont les mêmes caractéristiques physiques que les humains et imitent leur comportement. C'est d'ailleurs sur cela que Hiroshi porte ses recherches : il étudie le comportement humain.