

Veille Technologique

Les Androïdes

Les Androïdes :

- 1920 : Karel Čapek crée le terme "robot" dans l'une de ces pièces de théâtre, qui présente le premier robot humanoïde fictif.
- 1960 : La Waseda University au Japon crée Waseda Elecrobot, considéré comme le premier robot humanoïde contrôlé par ordinateur. Le robot est capable de marcher avec des jambes motorisées.
- 1970-1980 : Des progrès significatifs ont été réalisés dans la création de robots humanoïdes, notamment avec la création de WABOT-1 (1973) et WABOT-2 (1984) par le laboratoire Waseda de l'Université de Waseda au Japon, et le robot PUMA (Programmable Universal Machine for Assembly) créé par Unimation aux États-Unis. Ces robots ont amélioré la capacité de mouvement et de manipulation d'objets.
- 1990 : Honda crée P1, son premier robot humanoïde, suivi de P2 en 1996 et P3 en 1997. Ces robots étaient capables de marcher sur des surfaces planes, mais nécessitaient une assistance humaine pour rester en équilibre.
- 2000 : Honda crée ASIMO, qui est considéré comme le premier robot humanoïde capable de marcher de manière autonome. ASIMO pouvait également courir, sauter et monter des escaliers, marquant une avancée significative dans la locomotion des robots.
- 2010 : La société Hanson Robotics crée le robot Sophia, qui utilise l'intelligence artificielle pour interagir avec les humains. Sophia est capable de reconnaître les visages et les expressions faciales, et de répondre aux questions en temps réel, représentant une avancée significative dans la communication homme-robot.

De nos jours :

Les avancées récentes dans la conception d'androïdes ont permis la création de robots capables d'imiter humains, tel que l'apparence et effectuent des mouvements plus précis qui se rapproche de ceux humains. Ils ont également évolué dans leur capacité à interagir avec les humains. Des progrès ont été réalisés dans la reconnaissance vocale, la compréhension du langage naturel et la capacité à répondre aux questions en temps réel. Les robots sont également plus autonomes et capables de prendre des décisions en fonction de leur environnement.

Des exemples de ces avancées implémentent les robots humanoïdes Atlas de Boston Dynamics, qui peuvent effectuer des mouvements de parkour complexes, et Talos de la société française Quidlab, capables de réaliser des tâches telles que l'assemblage de pièces de véhicules et le tri de déchets, montrant des avancées significatives dans la capacité des robots à effectuer des tâches complexes et diverses.

