

# Aibo

Un AIBO (Artificial Intelligent Robot, homonyme de 相棒 du japonais "compagnon", "partenaire") est un chien robot de compagnie développé et commercialisé par Sony. Il voit le jour officiellement le 11 mai 1999<sup>1</sup>.

Les AIBOs peuvent se déplacer, voir leur environnement et reconnaître des commandes vocales. Ils sont considérés comme étant des robots autonomes et peuvent apprendre et mûrir sous la conduite de leur propriétaire, par des stimuli provenant de leur environnement ou grâce à d'autres robots.

Par ailleurs, les AIBOs ont été conçus de façon à être caractériels et n'obéissent pas systématiquement aux ordres.



## Sommaire

- 1 Historique
- 2 Modèles
  - 2.1 Première génération
  - 2.2 Deuxième génération
  - 2.3 Troisième génération
- 3 Notes et références
- 4 Voir aussi
- 5 Lien externe

## Historique

Les AIBOs ont été développés par le Computer Science Laboratory (CSL ou laboratoire de science informatique) de Sony. C'est sous l'impulsion du docteur Toshitada Doi que naît l'idée des AIBO lorsque celui-ci travailla avec Masahiro Fujita spécialiste et expert en intelligence artificielle, dès 1994. En 1997<sup>2</sup>, Toshitada Doi lancera le Digital Creatures Lab au sein de Sony<sup>2</sup>, sous l'impulsion du président de Sony, Nobuyuki Idei. Le tout premier prototype simiesque fut baptisé MUTANT : il est avant un outil de développement pour créer un robot quadrupède autonome. Il dispose de comportements repris pour AIBO (comme battre des mains, suivre une balle jaune, ou encore dormir). Dès 1998, les spécifications sont proches des AIBO de premières générations.



Sony commercialisa le modèle ERS-110 comme premier véritable robot de compagnie en juin 1999. 5 000 unités furent produites dont 3 000 étaient réservées au marché japonais (au prix de 250 000 yens). Ces dernières furent vendues en l'espace de 20 minutes. Les 2 000 autres unités étaient réservées aux USA, où elles furent écouées en 4 jours.

Le 3 mars 2007, Howard Stringer, successeur d'Idei à la tête de Sony, annonce en même temps que ses résultats financiers, l'abandon de tout développement concernant ses robots Aibo et Qrio pour se recentrer sur des segments plus rentables <sup>3</sup>.

## Modèles

Les différents types de modèles à ce jour sont les suivants :

### Première génération

---

- | ERS-110 (juin 1999)
- | ERS-111

### Deuxième génération

---

- | ERS-210 (novembre 2000)
- | ERS-210A Supercore (2001), une évolution du 210 avec du matériel plus rapide et une mémoire accrue, de nouvelles couleurs (résout aussi les problèmes hardware de DHS du 210 (tête qui tombe))
- | ERS-220 (novembre 2001), même architecture que le 210A Supercore mais disposant d'un look beaucoup plus robot et disposant d'une lampe torche frontale
- | ERS-311\312 (octobre 2001) modèle développé avec un souci économique – 2 personnalités différentes – aussi appelé LM (latte Macaron)
- | PUG ERS-31L (modèle réservé aux US) marron au faciès type bouledogue
- | ERS-31B (modèle réservé au Japon) modèle équipé du Bluetooth et disposant d'une fourrure en feutrine

### Troisième génération

---

- | ERS-7 (septembre 2003)
- | évolution du software "MIND" au fil des ans apportant toujours plus de fonctionnalités. Ces logiciels sont compatibles avec tous les ERS-7.
- | Mind 1
- | Mind 2
- | Mind 3 (septembre 2005)

## Notes et références

- (en) « Sony Launches Four-Legged Entertainment Robot » ([http://www.webcitation.org/query?url=http%3A%2F%2Fwww.sony.net%2FSonyInfo%2FNews%2FPress\\_Archive%2F199905%2F99-046%2Findex.html&date=2013-01-14](http://www.webcitation.org/query?url=http%3A%2F%2Fwww.sony.net%2FSonyInfo%2FNews%2FPress_Archive%2F199905%2F99-046%2Findex.html&date=2013-01-14))
- (en) « This Cute Little Pet Is A Robot » (<http://www.bloomberg.com/bw/stories/1999-05-23/this-cute-little-pet-is-a-robot>)
- (en) « Howard Stringer, Japanese CEO » (<http://www.wsj.com/articles/SB117285593145024927>)

## Voir aussi

- | QRIO, le prototype de robot de compagnie humanoïde de Sony
- | Genibo, le « successeur » coréen de l'Aibo de la société Dasatech
- | Urbi, un outil simple et puissant pour programmer Aibo
- | Roblog, un type de blog tenus par des robots dont Aibp

## Lien externe

- | **(en)** W/BO Project ([http://www.reant.net/tcd/WIBO\\_Project/](http://www.reant.net/tcd/WIBO_Project/)) – un projet de détection Wi-Fi par AIBO

Sur les autres projets Wikimedia :



Aibo (<https://commons.wikimedia.org/wiki/Aibo?uselang=fr>), sur Wikimedia Commons

Ce document provient de « <https://fr.wikipedia.org/w/index.php?title=Aibo&oldid=126066264> ».

Dernière modification de cette page le 11 mai 2016, à 09:23.

Droit d'auteur : les textes sont disponibles sous licence Creative Commons attribution, partage dans les mêmes conditions ; d’autres conditions peuvent s’appliquer. Voyez les conditions d’utilisation pour plus de détails, ainsi que les crédits graphiques. En cas de réutilisation des textes de cette page, voyez comment citer les auteurs et mentionner la licence.

Wikipedia® est une marque déposée de la Wikimedia Foundation, Inc., organisation de bienfaisance régie par le paragraphe 501(c)(3) du code fiscal des États-Unis.