

## ROBOT HILARE 2

FICHE N° 1534

PRÉSERVER  
SAUVEGARDER  
VALORISER

Période de fabrication : 1975-1999

Fabricant : Laboratoire d'Analyse et d'Architecture des Systèmes - CNRS

Domaines : Physique

Sous-domaines : Robotique

Organisme : Centre national de la recherche scientifique (CNRS)

Ville : Toulouse

Modèle :

Matériaux : Métal, Plastique

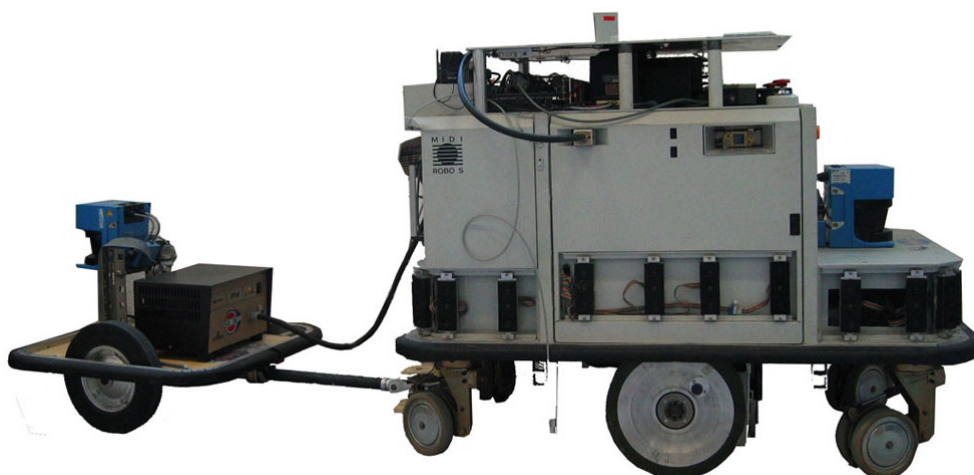
### Description

Le robot Hilare 2 (Heuristiques Intégrées aux Logiciels et aux Automatismes dans un Robot Evolutif) appartient à la famille des robots mobiles autonomes. Il est doté d'une remorque lui permettant des expérimentations des techniques de planification de trajectoires pour systèmes non-holonomes c'est à dire dont la cinématique est contrainte : les degrés de liberté ne sont pas indépendants. Le robot peut, de manière autonome, planifier ses déplacements, les coordonner et les exécuter, en prenant en compte le contexte d'exécution tel qu'il le perçoit au moyen de ses capteurs / détection d'obstacles, de son système de communication avec la station centrale et de ses capacités de raisonnement : planification et contrôle de l'exécution de mission, coordination avec d'autres robots, génération de routes et de trajectoires.

### Utilisation

Depuis septembre 1993, le groupe de Robotique et Intelligence Artificielle du LAAS a développé un projet interne « multirobots » destiné à expérimenter les trois robots mobiles d'intérieur que sont Hilare-1.5, Hilare-2, Hilare-2bis. Chaque robot dispose de ses propres moyens de perception. Ils sont équipés d'un système de communication leur permettant d'une part de communiquer avec la station centrale et d'autre part de communiquer directement avec les robots qui se trouvent dans leur voisinage : communication inter-robot à portée limitée.

<https://peertube.laas.fr/w/ktx5JAL5sGUKLMLYWqzim5>



### Pour nous citer :

Base de la Mission nationale de sauvegarde et de valorisation du patrimoine scientifique et technique contemporain, PATSTEC, Robot HILARE 2 (Laboratoire d'Analyse et d'Architecture des Systèmes - CNRS),

<https://www.patstec.fr/ressources/objets/detail?id=8289>, consulté le 2026-06-14