

ROBOT HILARE 2BIS

FICHE N° 1535

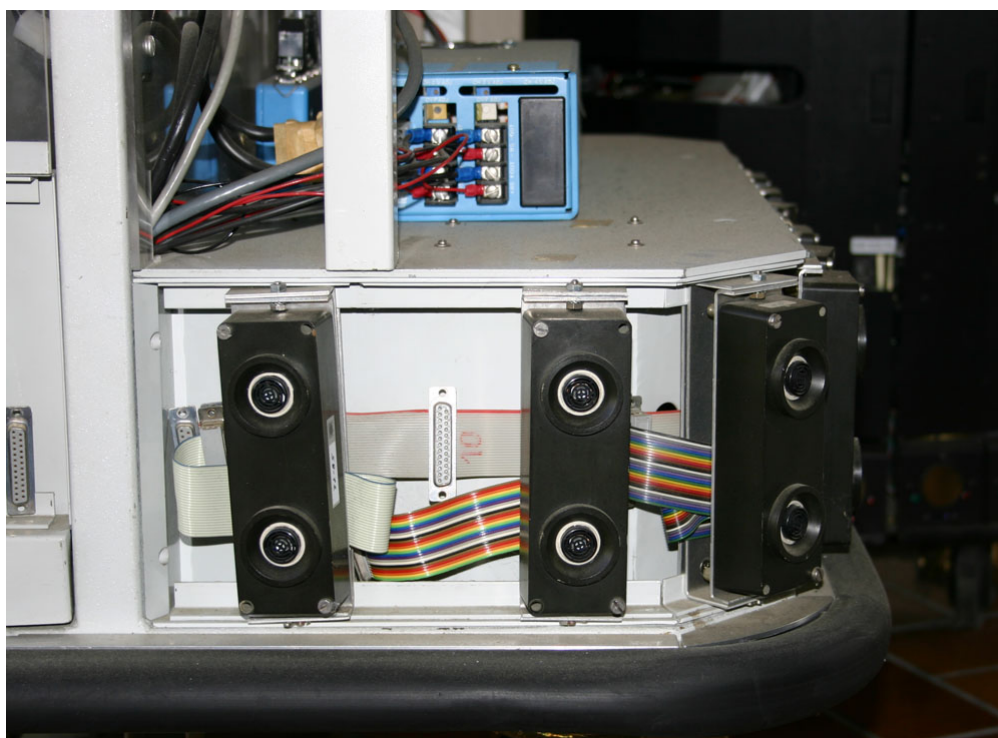
Période de fabrication : 1975-1999
Fabricant : Inconnu ; GT Productique
Domaines : Physique
Sous-domaines : Robotique
Organisme : Centre national de la recherche scientifique (CNRS)
Ville : Toulouse
Modèle :
Matériaux :

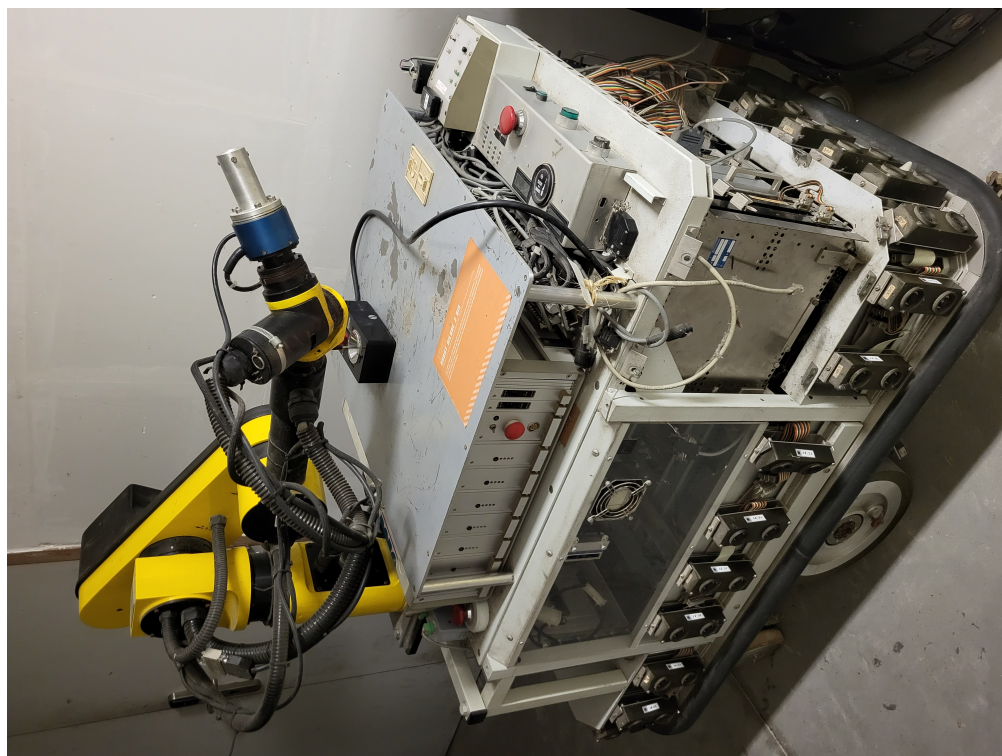
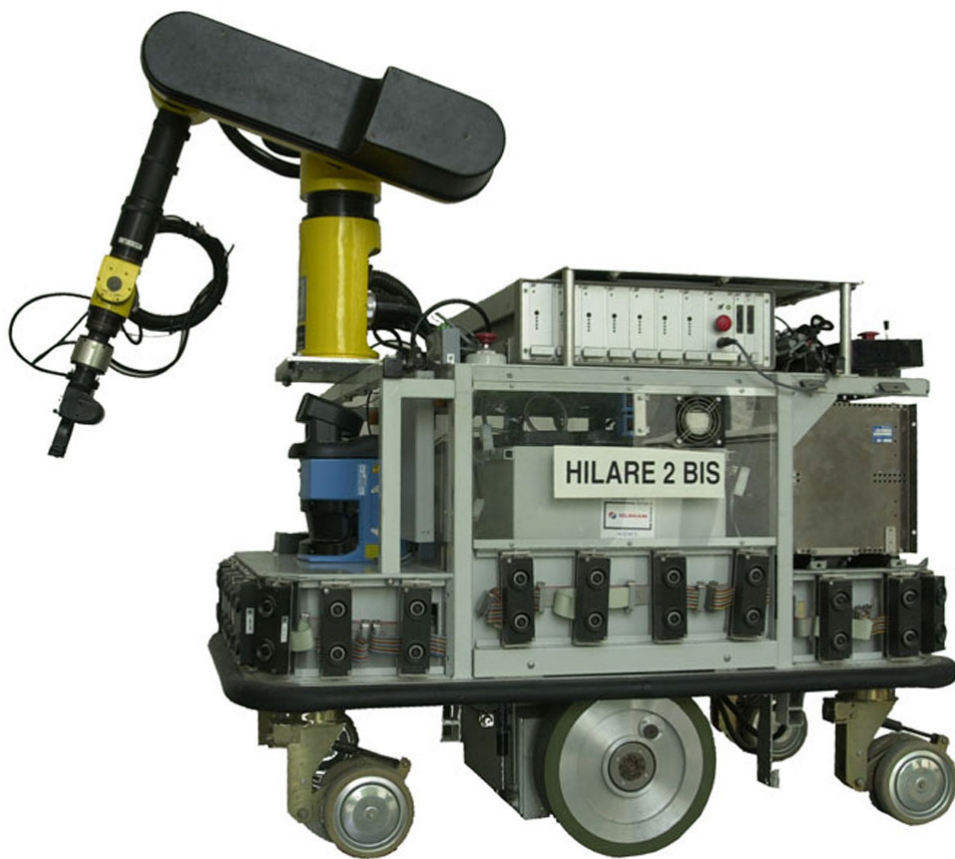
Description

Le robot Hilare 2bis appartient à la famille des robots mobiles autonomes. Il est équipé d'un bras avec 6 degrés de liberté GT6A de GT Productique lui permettant la prise et le déplacement d'objets. Le robot peut, de manière autonome, planifier ses missions de navigation et de manipulation d'objets, 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, positionnement d'objets), 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

Le robot Hilare 2 bis a été utilisé pour les expérimentations de navigation et manipulation mono et multi-robots. 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 2bis (Inconnu ; GT Productique), <https://www.patstec.fr/ressources/objets/detail?id=8290>, consulté le 2026-07-25