Recherche en robotique humanoïde

Pierre Blazevic
JRL/LRV, Versailles

Résumé

La recherche sur la robotique humanoïde est-elle une application de recherches d'autres domaines, une thématique de recherche propre ou l'utilisation d'une plate-forme permettant de mettre en évidence les problèmes liés à l'intégration dans des systèmes complexes ? La réponse ne peut pas être trop simpliste sans risquer de tomber dans la caricature. Les investissements matériels lourds pour la réalisation ou l'acquisition de telles machines et les coûts pour la maintenance et pour la mise à disposition nous imposent d'analyser les recherches en cours. Cette présentation a donc pour but de positionner les thèmes de recherches existants au travers de ces trois points de vue. Des travaux liés à la manipulation, la locomotion, la perception et la planification appliquées sur des robots humanoïdes seront présentés. On essaiera de les classer de façon à mettre en évidence une spécificité de la recherche sur les humanoïdes due à un couplage très important entre ces thématiques sur cette plate-forme très particulière. Enfin en prospective seront dégagées des directions pour de futurs travaux permettant de faire coopérer des chercheurs de différents horizons.