



1. L'INTERIEUR D'UN ROBOT : de quoi est constitué un robot ?  
.....  
.....
2. Quels sont les « muscles » du robots (nous les appellerons les actionneurs) ?  
.....  
.....
3. Quel langage peut lire un robot ?  
.....  
.....
4. En quoi ce langage est-il traduit pour permettre la commande des moteurs ?  
.....  
.....
5. Ce robot est-il capable d'arrêter son action s'il n'y a plus rien à prendre, quel sens lui manque-t-il ?  
.....  
.....
6. LES ROBOTS ET L'INDUSTRIE : Pourquoi les robots actuels sont-ils capables de prendre une décision ?  
.....  
.....
7. Quelle décision est capable de prendre le robot présenté, en fonction de quelle information ?  
.....  
.....
8. Quelle est l'avancée technologique qui permet de perfectionner les robots à partir de 1975 ?  
.....  
.....
9. COUPE DU MONDE DE FOOTBALL : De quelles compétences a-t-on besoin pour réaliser un robot ?  
.....  
.....
10. Les « middle-size », qu'est-ce qui les rend autonome ?  
.....  
.....
11. Pourquoi sont-ils capables de jouer « collectif » ?  
.....  
.....
12. ROBOTS QUADRIPEDES ET BIPEDES : Comment le robot sait-il qu'il faut donner la patte ?  
.....  
.....
13. Pourquoi est-ce plus difficile de réaliser des robots qui marchent sur deux que sur quatre pattes ?  
.....  
.....
14. Où est-il intéressant de faire travailler les robots à la place des Hommes ? Donnez un exemple.  
.....  
.....
15. Qu'est-ce qu'un robot télé-opéré, donnez un exemple.  
.....  
.....
16. Au CEA, comment les robots télé-opérés sont-ils reliés à la cabine de pilotage ?  
.....  
.....
17. LES ROBOTS MARTIENS : Comment les ordres de déplacement étaient-ils envoyés à ROCKY en 1997 ?  
.....  
.....
18. Combien faut-il de caméras pour qu'un robot puisse voir en relief (en 3D) ?  
.....  
.....
19. Qu'est-ce qui rend le robot YERES beaucoup plus mobile que ses prédécesseurs ?  
.....  
.....



1. L'INTERIEUR D'UN ROBOT : de quoi est constitué un robot ?  
.....  
.....
2. Quels sont les « muscles » du robots (nous les appellerons les actionneurs) ?  
.....  
.....
3. 3 Quel langage peut lire un robot ?  
.....  
.....
4. En quoi ce langage est-il traduit pour permettre la commande des moteurs ?  
.....  
.....
5. Ce robot est-il capable d'arrêter son action s'il n'y a plus rien à prendre, quel sens lui manque-t-il ?  
.....  
.....
6. LES ROBOTS ET L'INDUSTRIE : Pourquoi les robots actuels sont-ils capables de prendre une décision ?  
.....  
.....
7. Quelle décision est capable de prendre le robot présenté, en fonction de quelle information ?  
.....  
.....
8. Quelle est l'avancée technologique qui permet de perfectionner les robots à partir de 1975 ?  
.....  
.....
9. COUPE DU MONDE DE FOOTBALL : De quelles compétences a-t-on besoin pour réaliser un robot ?  
.....  
.....
10. Les « middle-size », qu'est-ce qui les rend autonome ?  
.....  
.....
11. Pourquoi sont-ils capables de jouer « collectif » ?  
.....  
.....
12. ROBOTS QUADRIPEDES ET BIPEDES : Comment le robot sait-il qu'il faut donner la patte ?  
.....  
.....
13. Pourquoi est-ce plus difficile de réaliser des robots qui marchent sur deux que sur quatre pattes ?  
.....  
.....
14. Où est-il intéressant de faire travailler les robots à la place des Hommes ? Donnez un exemple.  
.....  
.....
15. Qu'est-ce qu'un robot télé-opéré, donnez un exemple.  
.....  
.....
16. Au CEA, comment les robots télé-opérés sont-ils reliés à la cabine de pilotage ?  
.....  
.....
17. LES ROBOTS MARTIENS : Comment les ordres de déplacement étaient-ils envoyés à ROCKY en 1997 ?  
.....  
.....
18. Combien faut-il de caméras pour qu'un robot puisse voir en relief (en 3D) ?  
.....  
.....
19. Qu'est-ce qui rend le robot YERES beaucoup plus mobile que ses prédécesseurs ?  
.....  
.....