

Les AUTOMATES apparaissent dans la haute Antiquité. On trouve dès l'Egypte pharaonique, un masque Anubis avec une mâchoire mobile, et bien plus tard au XVIIIe siècle au Japon, des poupées articulées.

1890



L'entreprise Keller und Knappich Augsburg a été fondée à Augsburg en Allemagne en **1898**

**DEFINITIONS**  
Robot : dispositif accomplissant automatiquement des tâches qui sont généralement dangereuses, pénibles ou répétitives pour les humains.  
  
Automate : appareil qui imite les mouvements d'un être animé.  
  
Puisque robot et automate sont deux choses différentes, leur histoire n'est pas la même : l'histoire des automates commence à l'antiquité. Elle se poursuit au moyen-âge et connaît son apogée au 18e siècle, tandis que pour les robots, l'âge d'or ne viendra qu'au 20e siècle.

1900

1890

1900



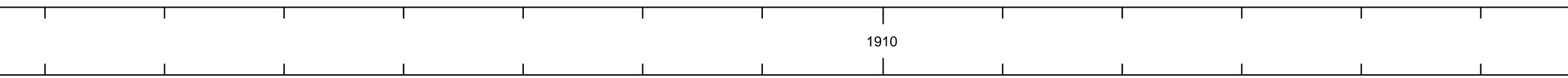
Les premiers mécanismes (ROBOTS) apparaissent vers 3500 avant J-C. la roue est considérée comme le 1er ouvrage technique de l'histoire de l'humanité, que ce soit pour les tours de potiers ou pour le transport.

1890

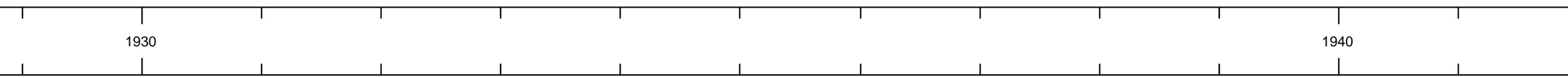


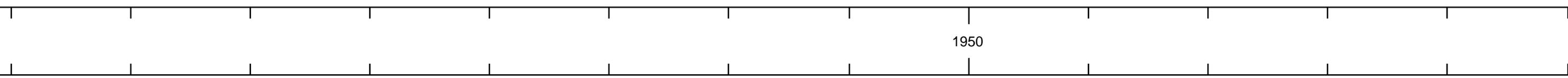
Au XVIIIe siècle – considéré comme l'âge d'or des automates - le célèbre canard de Jacques de Vaucanson, qui pouvait boire, se nourrir, caqueter, s'ébrouer dans l'eau, digérer sa nourriture et même... déféquer, a ébloui par sa complexité les spectateurs de l'époque.

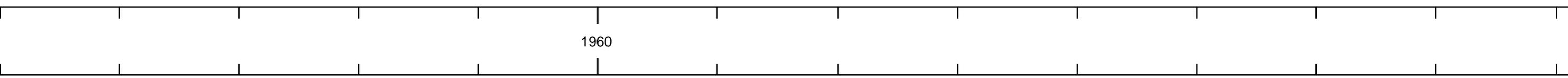
1900













Création du 1er robot industriel  
KUKA (caractéristiques : six axes  
entraînés par moteur électrique  
et robot industriel propre) en  
**1973**

En 1970-1973, l'Université de Stanford présenta le premier  
automate mobile . Mais à 2 m/h, il était encore très lent.  
Les technologies avançant ensuite si vite, le Japon plaça  
désormais l'industrie sur la voie du tout robot dès la  
décennie 1980, puis sur les loisirs et les robots de  
compagnie. La différence entre le robot et l'automate est  
flagrante  
**1970**

1970

1980

Les premiers automates de l'antiquité à  
**1973**



Le premier ASIMO a été créé dans un premier temps par les ingénieurs qui ont cherché à maîtriser la marche humaine. Ainsi, les premiers robots n'étaient qu'une simple paire de jambes articulées. Créé en **1986**

1990

KUKA est divisé en 2 groupes distincts :  
KUKA Robot Group et KUKA Systems  
Group (KUKA AG) en  
**1996**

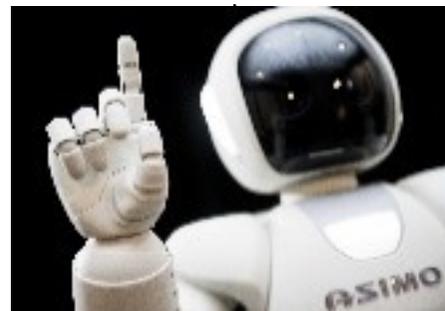


Mars Exploration Rover  
(MER) lancée en  
**2003**



1er prototype du  
robot humanoïde  
NAO en janvier. Il est  
français, autonome  
et programmable.  
**2005**

2000



Le onzième robot développé par  
Honda, ASIMO, est capable de  
courir en  
**2000**

Les 2 robots mobiles (MER-A et  
MER-B) se sont posés sur 2 sites  
martiens en janvier  
**2004**

Seul l'acronyme KUKA (abréviation de Keller und Knappich Augsburg) est utilisé en **2009**



Une autre version d'ASIMO peut sautiller sur un pied, courir à 9km/h, manipuler des objets délicatement comme remplir un gobelet, communiquer en langage des signes, etc. en **2011**



Le robot KUKA en **2016**

2010

2012 Mission Curiosity



2020



Curiosity est un robot d'exploration qui fait 899 kgs, a une durée de vie de 22 mois terrestre. Il est équipé de caméras, de spectromètres, de détecteurs et d'un laboratoire chimique. Lancement par la NASA le 26 novembre **2011**



Le dernier robot humanoïde ASIMO fabriqué par Honda est capable de marcher a 9 km/h et d'éviter une personne marchant vers lui. Il date de juillet **2014**

Il existe plus de 100 robots ASIMO en **2009**