

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.

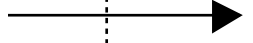
Automate : appareil qui imite les mouvements d'un être animé.

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



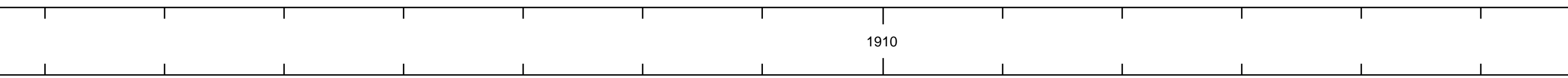
Les premiers mécanismes (ROBOTS) apparaissent vers 3500 avant J-C. la roue est considérée comme le 1er ouvrage technique de l'histoire de l'humanité, que ce soit pour les tours de potiers ou pour le transport.

1890

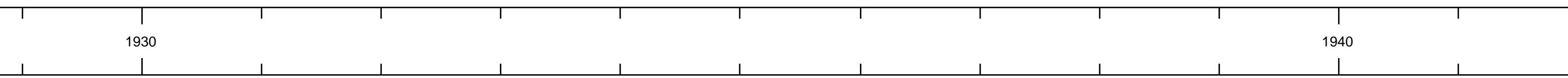


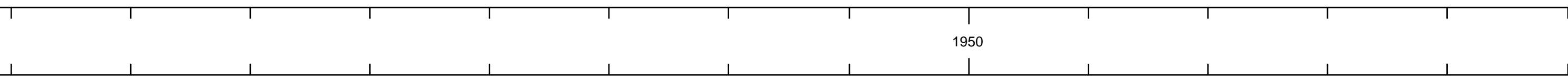
Au XVIIIe siècle – considéré comme l'âge d'or des automates - le célèbre canard de Jacques de Vaucanson, qui pouvait boire, se nourrir, caqueter, s'ébrouer dans l'eau, digérer sa nourriture et même... déféquer, a ébloui par sa complexité les spectateurs de l'époque.

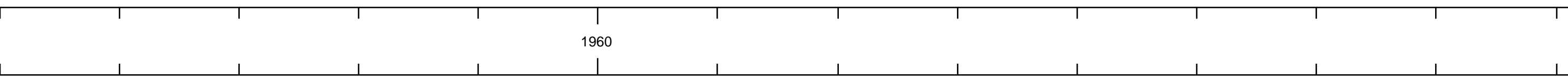
1900













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**