Un robot sphérique qui ne perd pas la boule

Par ***admin***
Créé le ***12/10/2001 - 23:00***

Un robot sphérique qui ne perd pas la boule

Vendredi, 12/10/2001 - 22:00 0 commentaire

- Diminuer la police
- Augmenter la police
- Imprimer
- Version PDF

-
- Tweeter
-
-

1 avis :



zoom

Mouvoir une sphère en déplaçant une masse interne n'est pas une idée nouvelle ; un brevet datant de 1909 traite de la question. Mais la particularité de la sphère mobile décrite dans le brevet n° 6 289 263 est que son hublot se trouve toujours orienté en haut au moment de l'arrêt de la sphère. Trois pieds télescopiques émergent alors pour stabiliser la boule qui peut ainsi mener à bien sa mission militaire ou civile. Les problèmes mathématiques, complexes, ont été résolus par un professeur de Génie Mécanique de l'Université de Michigan, Ranjan Mukherjee . Ce dernier exprime la difficulté de la manière suivante : ''cela revient à développer un algorithme qui assurerait à un joueur de billard que la boule n°8 s'arrêterait toujours avec le ''8'' orienté vers le haut, quelle que soit sa trajectoire''. Pour fabriquer l'exosquelette de son robot, Ranjan Mukherjee a reçu l'aide du motoriste Pratt & Whitney. Bien sûr, l'ingénieur envisage toutes sortes de missions pour son robot : mission armées, de reconnaissance, de sauvetage, d'exploration de planètes... partout où les pentes ne sont pas trop importantes. Mais les concepteurs de l'Université espèrent relever le défi, notamment avec l'aide de la Darpa (Defense Advanced Research Projects Agency), qui travaille sur une autre type de robot, capable de se déplacer le long d'un mur, lit-on dans le New York Times du 01/10/2001.

Industries&Techniques :

http://www.industries-techniques.com/site/quotidien/page.cfm?

Noter cet article :

Recommander cet article :

-
- Tweeter
-

- **Nombre de consultations :** 102
- **Publié dans :** Informatique
- **Partager :**
  - Facebook
  - Viadeo
  - Twitter
  - Wikio

Informatique

URL source: https://www.rtflash.fr/robot-spherique-qui-ne-perd-pas-boule/article