

Perception Avancée et Robotique Mobile

UPJV, Département EEA

Master 2 3EA, EC31

Parcours RoVA

Fabio MORBIDI

Laboratoire MIS

Équipe Perception Robotique

E-mail: fabio.morbidi@u-picardie.fr



Electronique

Energie Electrique

Automatique

CM, TD - Mardi 9h00-12h00, Jeudi 13h30-16h30, salle CURI 305

TP: Jeudi 13h30-16h30, salle TP204

AU 2022-2023



Plan du cours

Chapitre 1: Perception pour la robotique

1. Introduction
2. Classification des capteurs
3. Typologies de capteur

Chapitre 2: Robotique mobile

1. Petit historique
2. Systèmes, locomotions, applications
3. Marché mondial et besoins technologiques
4. Effecteurs et actionneurs
5. Robots mobiles à jambes, à roues et robots aériens

Ch. 2: Robotique Mobile

- Petit historique

Partie 1

- Applications, systèmes, locomotions

Partie 2

- Marché mondial et besoins technologiques

Partie 3

- Effecteurs et actionneurs

Partie 4

- Robots mobiles à jambes, à roues et aériens

Partie 5

Bibliographie

- ***Introduction to Autonomous Mobile Robots***

R. Siegwart, I.R. Nourbakhsh, D. Scaramuzza, MIT press, 2^e édition, 2011 [Ch. 1-3]

- ***Theory of Robot Control***

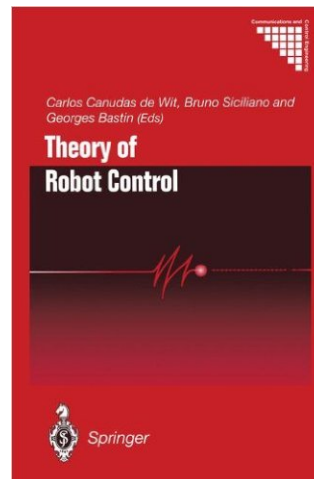
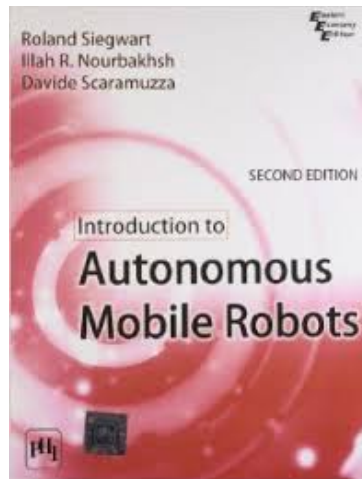
C. Canudas-de-Wit, B. Siciliano, G. Bastin (Éds.), Springer 1996 [Ch. 7]

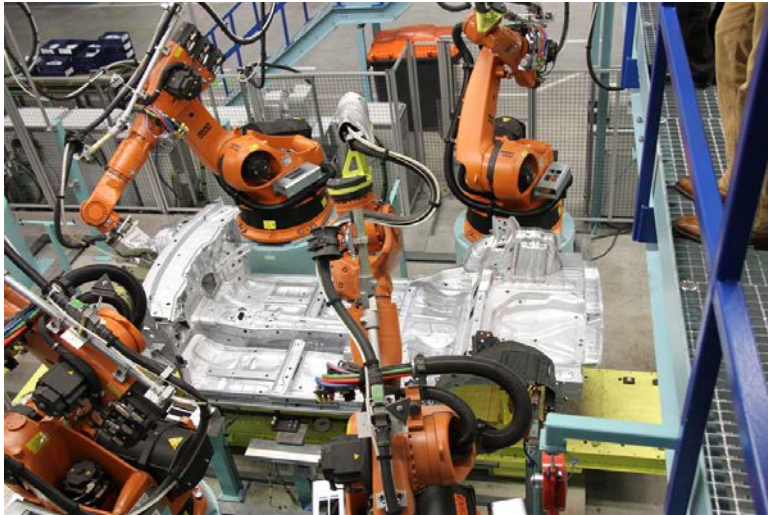
- ***Handbook of Robotics***

B. Siciliano, O. Khatib (Éds.), 2^e édition, Springer 2016

- Ch. 24, "Wheeled robots", W. Chung, K. Iagnemma

- Ch. 49, "Modeling and control of wheeled mobile robots", P. Morin, C. Sanson, R. Lenain





VS



Chaîne de montage

Tâches répétitives

Prédictible

Contrôlable

(cf. cours M1 de
"Robotique Industrielle")

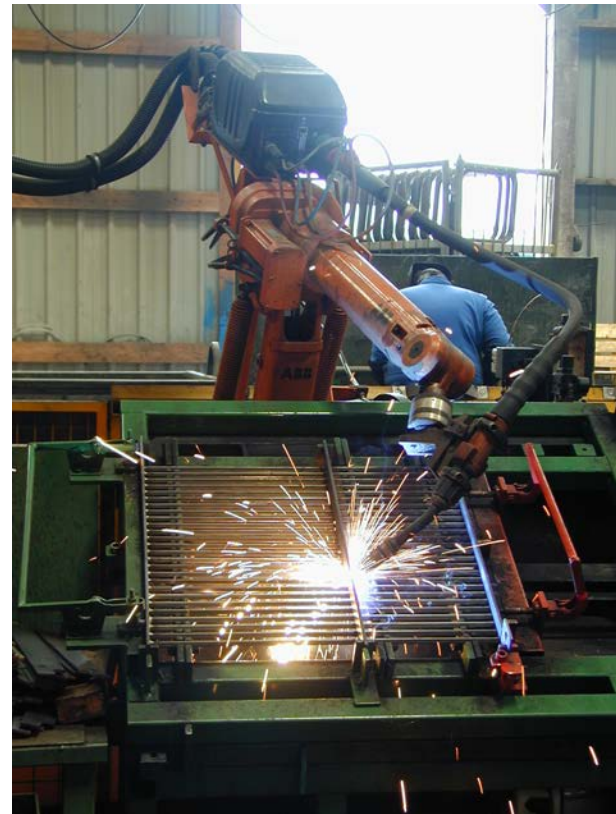
Environnement naturel

Dynamique, Incertain !

Robot manipulateur vs robot mobile

- Robot manipulateur
 - Très implanté sur les lignes d'assemblage
 - Mouvements limités

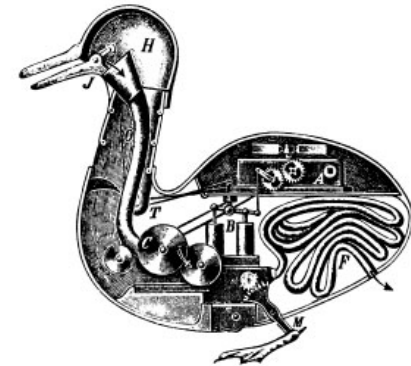
- A l'opposé: **robot mobile**
 - Problématiques de mobilité (déplacement en autonomie)
 - Mécanismes de locomotion complexes



Premiers robots mobiles

- “*Canard*” de Jacques de Vaucanson (1739)

Canard articulé en cuivre capable de boire, manger, cancaner, battre des ailes et digérer comme un véritable animal



« Automate »

- “*Robot boat*” de Nikola Tesla (1898)

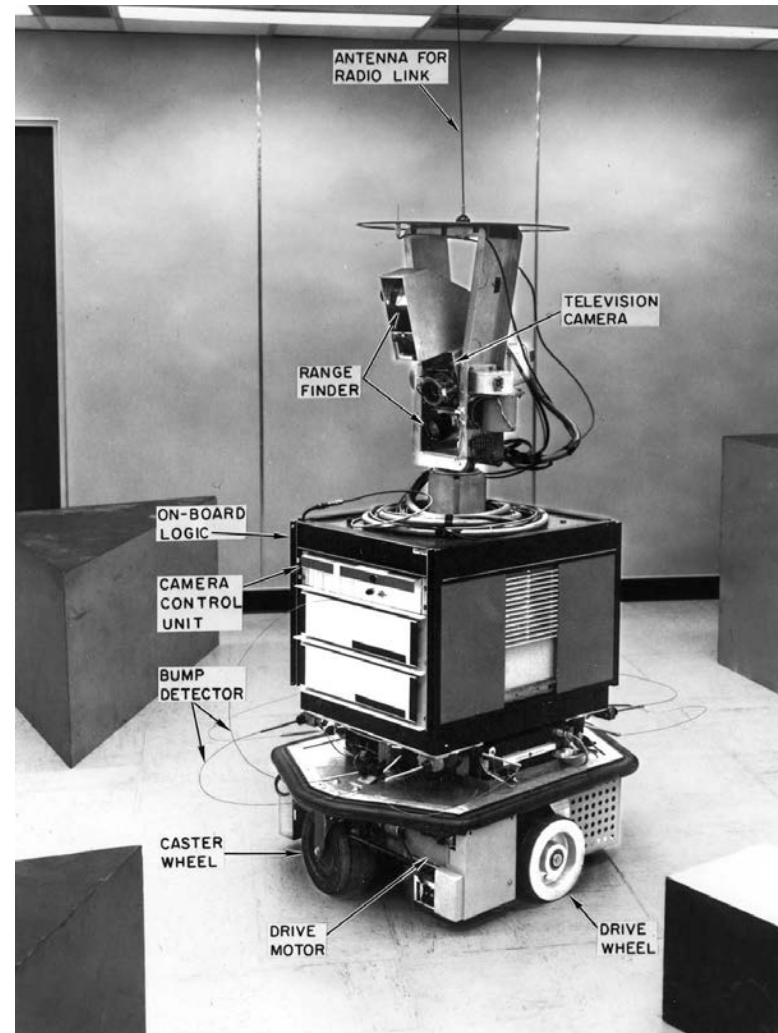
Navire télécommandé

Madison Square Garden, New York,
Electrical Exhibition



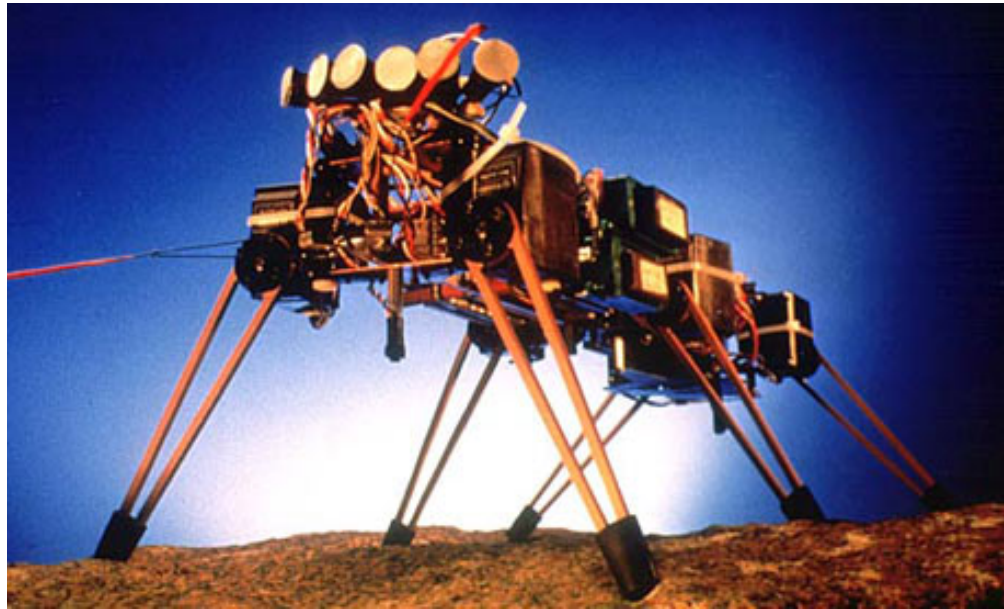
« **Shakey** » Stanford Research Institute (1966)

- Premier robot mobile percevant son environnement
- Capteurs
 - Caméra
 - Télémètre
 - Contact (bumper)



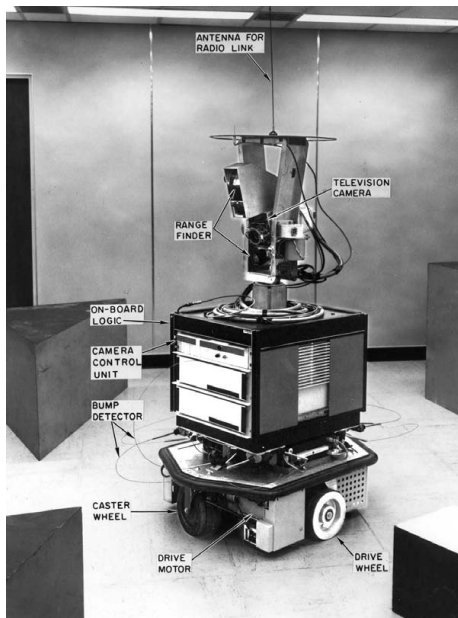
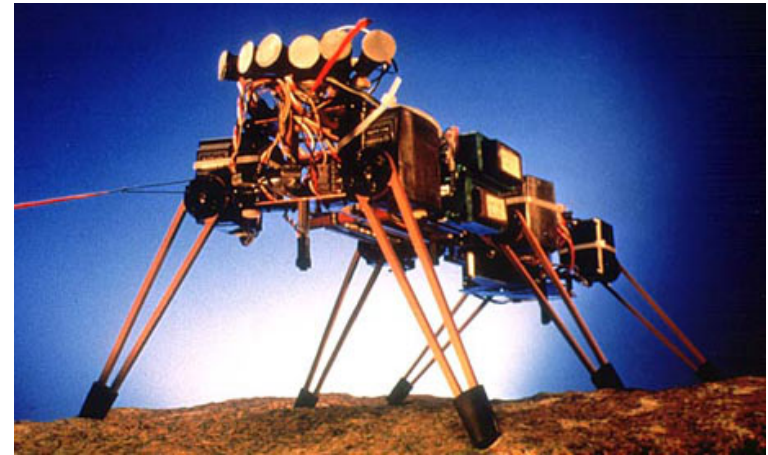
« **Genghis** » MIT (1988)

- Six pattes
- Apprentissage autonome
 - Franchissement d'obstacles
 - Réaction de chaque jambe à l'environnement
 - Programme de contrôle très simple



Actuellement au *Smithsonian Air and Space Museum* (Washington DC)

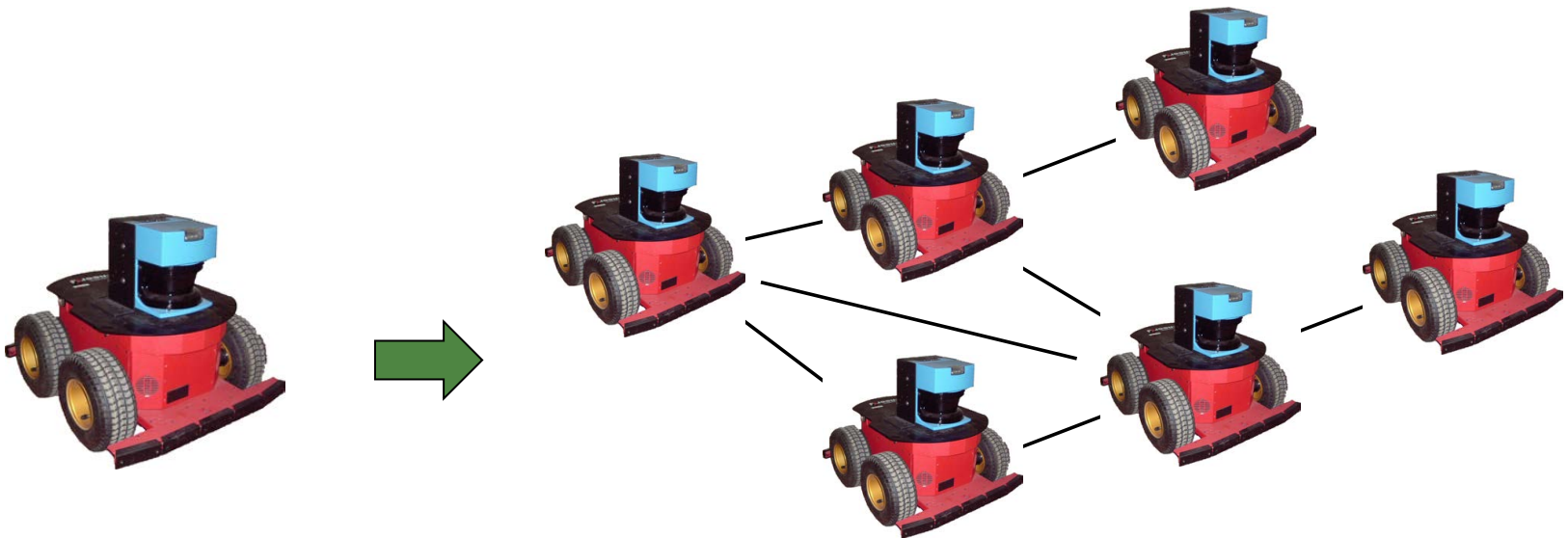
Deux paradigmes différents



| Shakey (1966) | Genghis (1988) |
|---------------------------|---------------------------------|
| Pensée, raisonnement | Action, comportement |
| Intelligence: cerveau | Intelligence: organisme |
| Intelligence artificielle | Vie artificielle |
| Traitement d'information | Coordination sensori-motrice |
| Pensée cartésienne | Centré sur l'agent, basé action |

Tendance récente (20 dernières années)

- *Robotique coopérative*: volées, troupes, cohortes, équipes et formations de robots
- Commande *décentralisée* ou *distribuée*



"Consensus and Cooperation in Networked Multi-agent Systems", R. Olfati-Saber, J.A. Fax, R.M. Murray, Proc. of the IEEE, vol. 95, n. 1, pp. 215-233, 2007

Ch. 2: Robotique Mobile

- Petit historique

Partie 1

- Applications, systèmes, locomotions

Partie 2

- Marché mondial et besoins technologiques

Partie 3

- Effecteurs et actionneurs

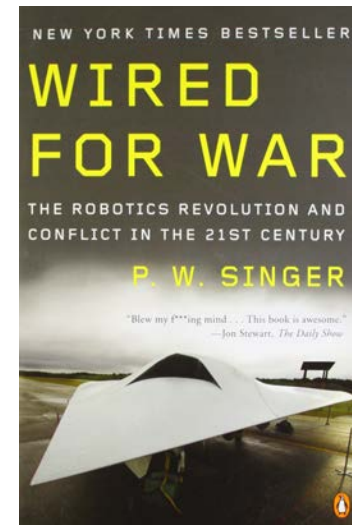
Partie 4

- Robots mobiles à jambes, à roues et aériens

Partie 5

Applications

- **Le milieu hostile**
 - Industrie nucléaire
 - Exploration: spatiale (par ex. lander Philae), sous-marine, volcanique, spéléologique
 - Surveillance: robots militaires (par ex. drone *Predator* de l'US Air Force)
 - Sauvetage en cas de catastrophes naturelles (tremblements de terre, inondations, avalanches)
 - Déminage
- **Les travaux répétitifs**
 - Nettoyage
 - Automatisation des entrepôts
 - Domaine agricole



Nettoyage

- Robot40 de *Cleanfix*
 - Nettoyage de gymnases
 - Navigation basée sonars et capteurs IR
- VC-RE70V de *Samsung*
 - Aspirateur autonome
 - Exploration exhaustive
 - SLAM visuel « plafond »
 - Capteur optique: mesure la pollution de l'air aspiré
- Roomba de *iRobot*
 - Nettoyage de maisons
 - Brosse rotative
 - Bumpers



Automatisation des entrepôts

Amazon Robotics (ex Kiva Systems, 2011), Exotec (2015-) et Omron (2015-)

- Flotte de robots mobiles
- Stockage global par logiciel gestionnaire
- Déplacements autogérés



Automatisation des entrepôts

Amazon Robotics



Exotec



Système Skypod
("entrepôt 3D")

[Vidéo](#)

Omron



Automatisation des entrepôts

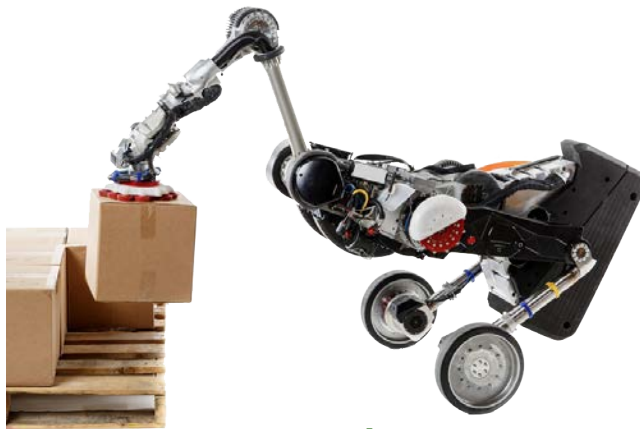
Boston Dynamics : robots SpotMini et Handle (2019)



Corvus Robotics : Inventaire des entrepôts par drone (2021)



Vidéo



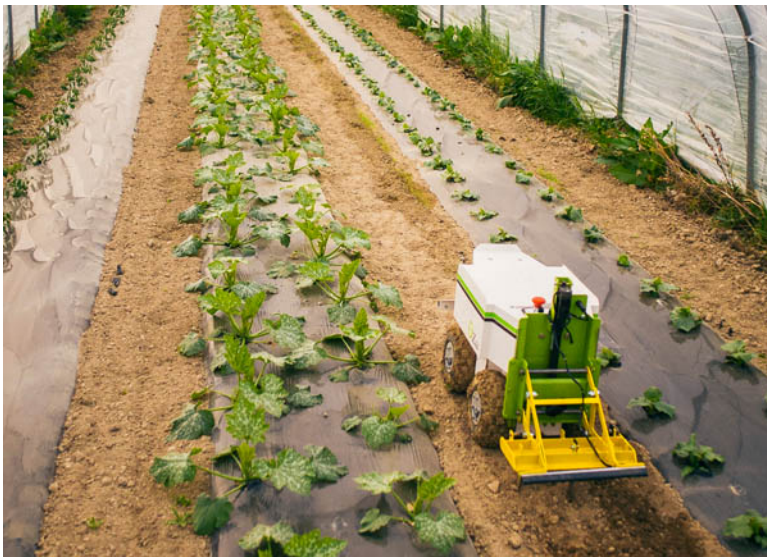
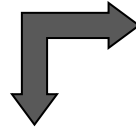
Vidéo



Domaine agricole

Robot Oz de *Naïo Technologies*

- Désherbage automatique
- Transport de matériel agricole



Husky UGV de *Clearpath Robotics*

- Arrosage de vignes (Californie)



Titan de *FarmWise*

- Surveillance de récolte



Domaine agricole



AgBot 2.055W4 de *AgXceed*
(Pays-Bas)

- Labourage, semis



Système autonome (drones et
plateforme terrestre) de *Tevel*
(Israel)

- Cueillette automatique
de fruits (pommes)

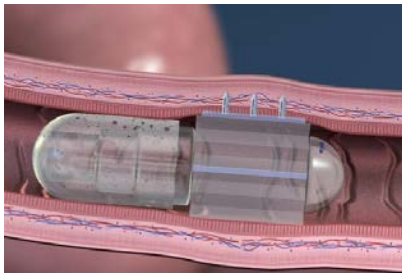


Vidéo

Autres applications

- **Le service**

- Médecine
 - Pilules robotiques
- Aide aux personnes à mobilité réduite ou âgées (fauteuil roulant intelligent)
- Robot guide (musées, centres commerciaux, etc.)
- Robot facteur



<http://sssa.bioroboticsinstitute.it>



Drone Swiss Post (2018)
de *Matternet*



PostBot (2018)
Deutsche Post, Dresde



Projets U.E. Interreg
COALAS/ADAPT

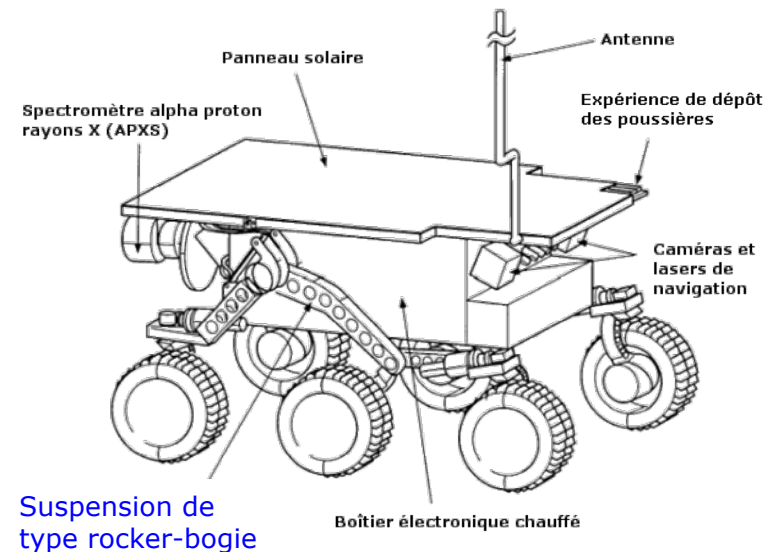
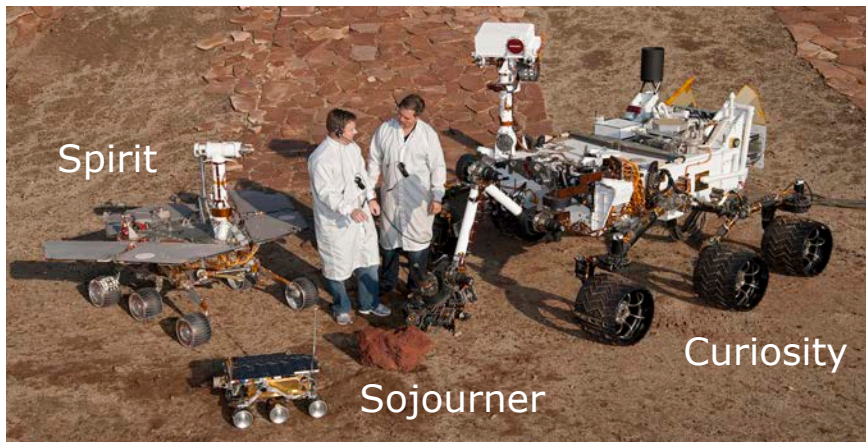
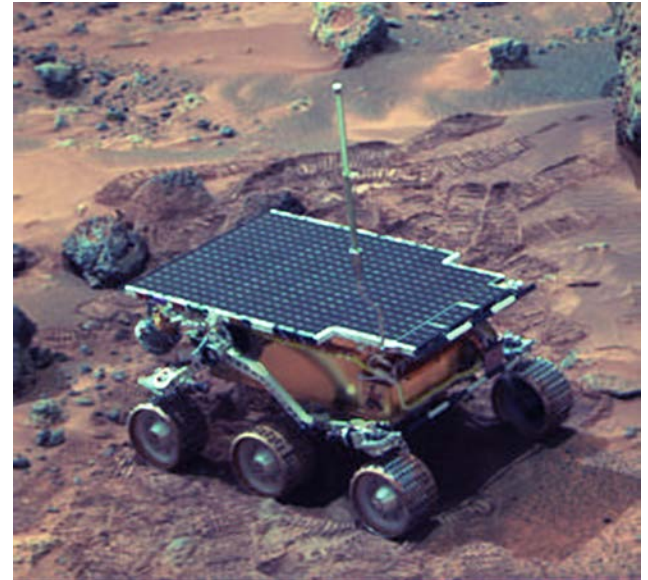


Robot Enon de *Fujitsu*

AP PHOTO

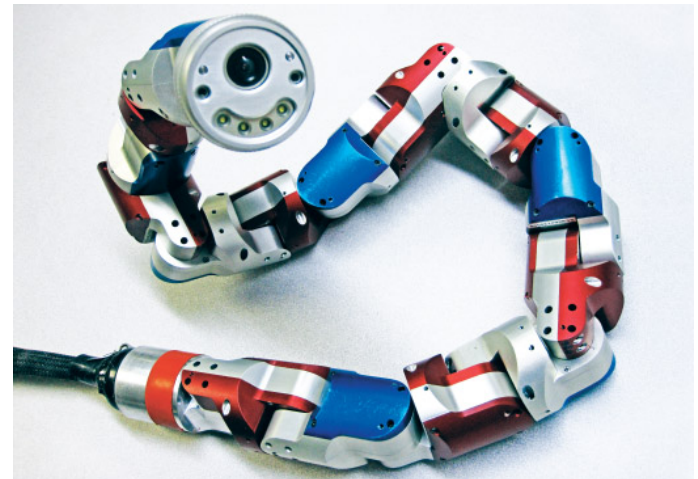
Systemes et locomotions

- *Environnement hostile*
 - Locomotion non conventionnelle
 - Rovers NASA sur Mars
 - Sojourner (1997)
 - Spirit et Opportunity (2004)
 - Curiosity (2012)
 - Perseverance & Ingenuity (2020)
 - Téléoopérés depuis la Terre, mais détection automatique des obstacles



Systemes et locomotions

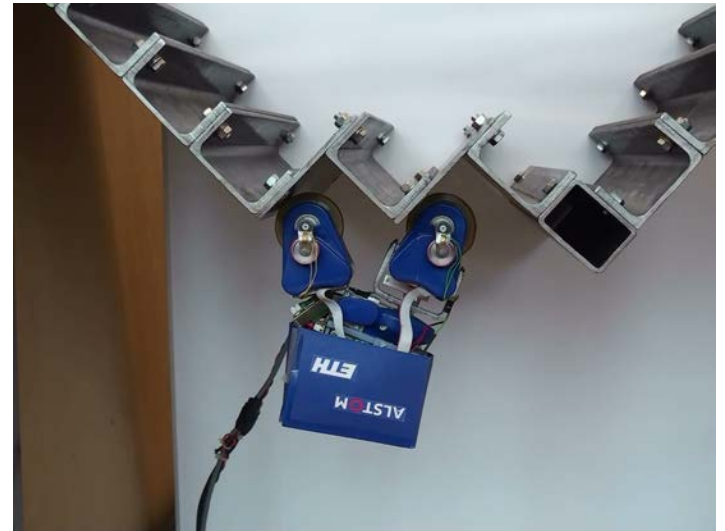
- *Robot rampant (ou continuum)*
 - Inspiration : locomotion des serpents
 - Modulaires et flexibles
 - Déplacement sur tous les terrains (insertion dans des passages étroits)
 - Idéal pour missions de sauvetage
- *Robot chenillé*



Snakebot, Carnegie Mellon University

Systemes et locomotions

- MagneBike (ETH et ALSTOM)
 - Roues magnetiques
 - Grande mobilite
 - Inspection de structures complexes
 - Tuyaux
 - Oléoducs
 - Turbines



[Vidéo](#)

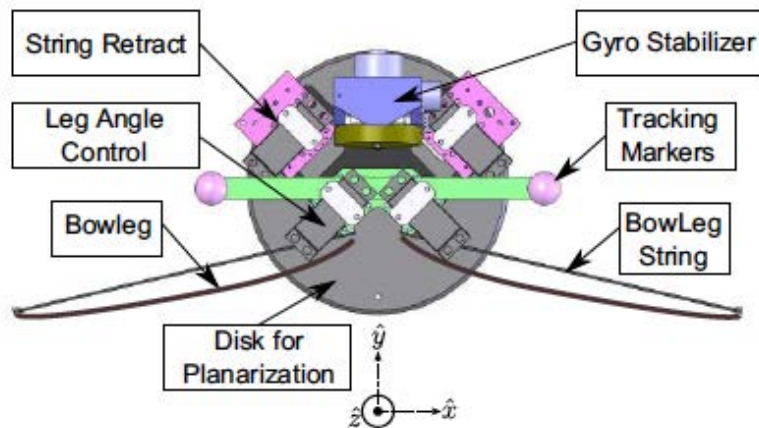
- Gibbot (NxR lab, Northwestern University)
 - Robot « singe »
 - Brachiation
 - Deux extrémités magnetiques
 - Déplacement sur des parois métalliques



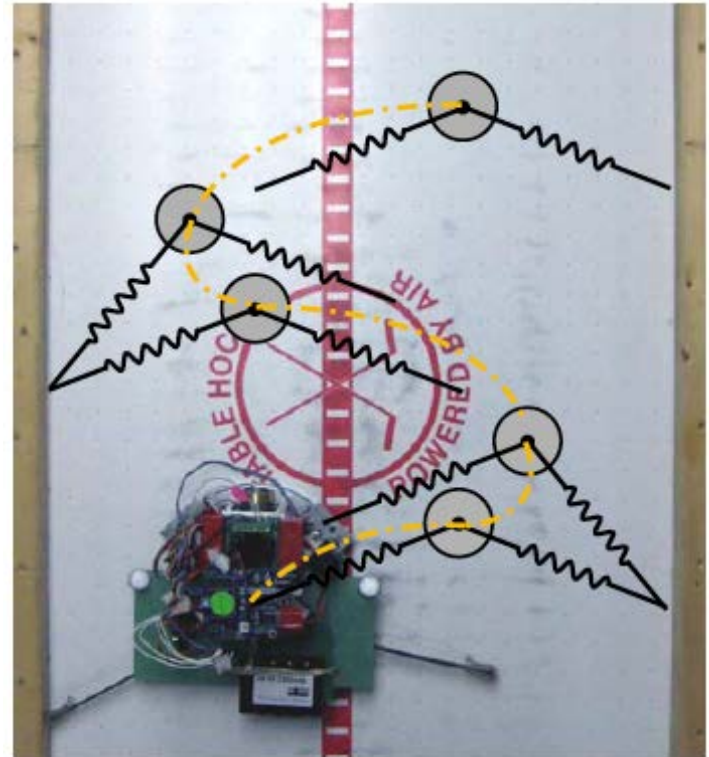
[Vidéo](#)

Systemes et locomotions

- ParkourBot (Northwestern et Carnegie Mellon University)
 - Robot sauteur/grimpeur
 - Deux jambes élastiques
 - *Application*: inspection de tuyaux



[Vidéo](#)



Systemes et locomotions

Vehicules Autonomes Sous-marins (AUVs)

- OceanOne (Stanford Robotics Lab)
- Aquanaut (Houston Mechatronics Inc.)

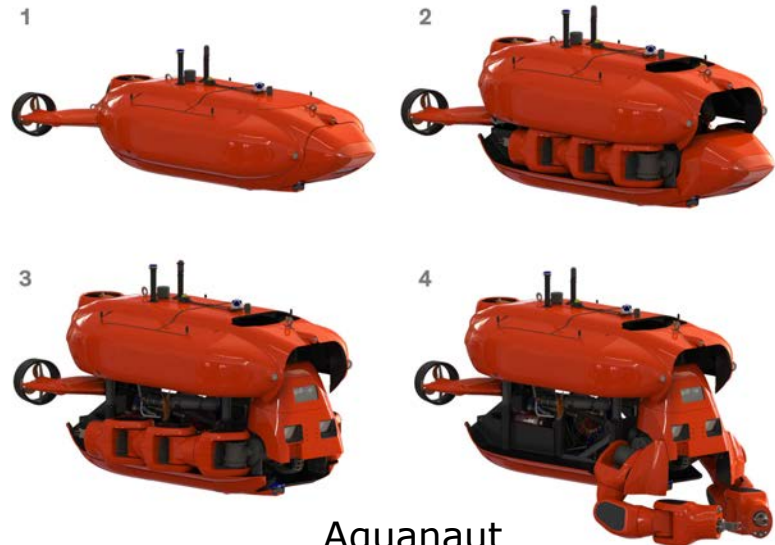
Applications:

- Maintenance de plate-formes petrolieres/pipelines
- Archeologie sous-marine
- Echantillonnage de materiel biologique sous-marin



OceanOne

<https://cs.stanford.edu/group/manips/ocean-one.html>

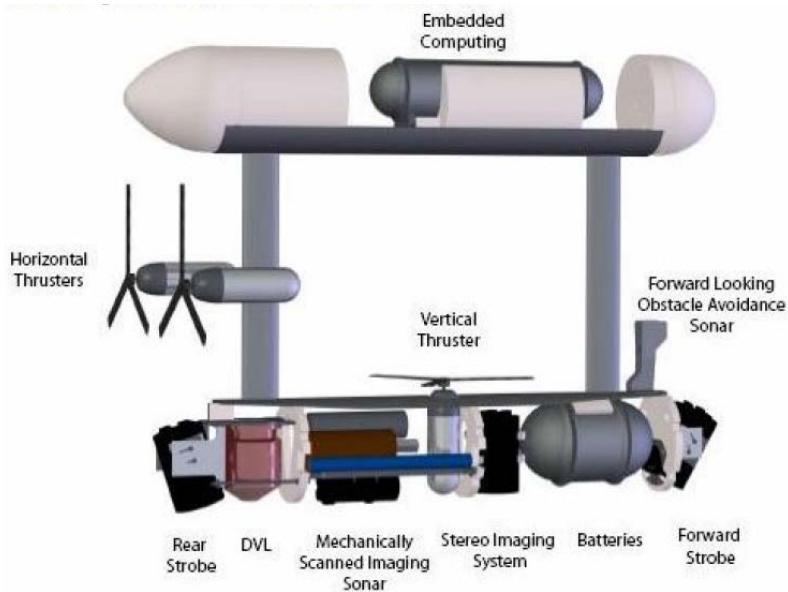
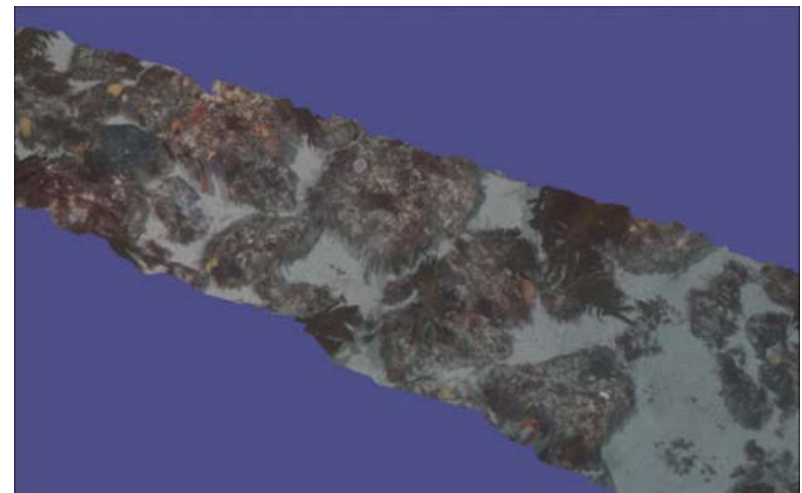


Aquanaut

Systemes et locomotions

Vehicules Autonomes Sous-marins (AUVs)

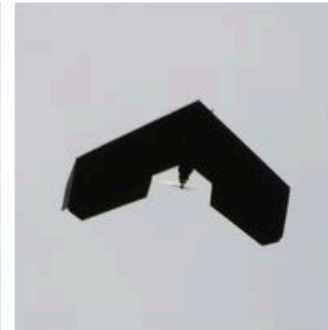
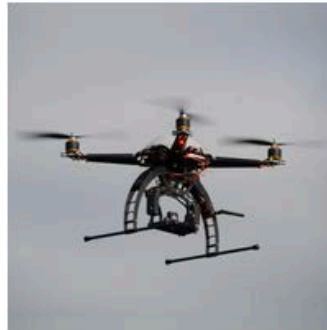
- Sirius (University of Sydney)
 - Cartographie 3D des fonds marins
 - Assemblage d'images stéréo (mosaïque)



Systemes et locomotions

Les drones

- **Voilure fixe**
 - Non motorisée
 - Planeur
 - Motorisée
 - Traction
 - Propulsion
- **Voilure tournante**
 - Birotor (co-axial)
 - *Quadrirotor*
 - Hexarotor
 - ...
- **Voilure battante**
- **Plus léger que l'air**
 - Dirigéable

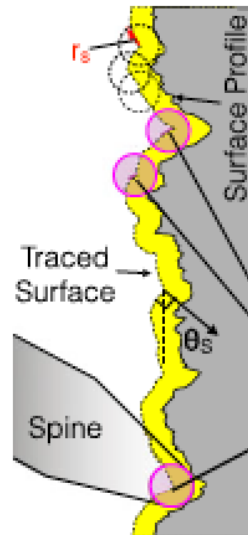
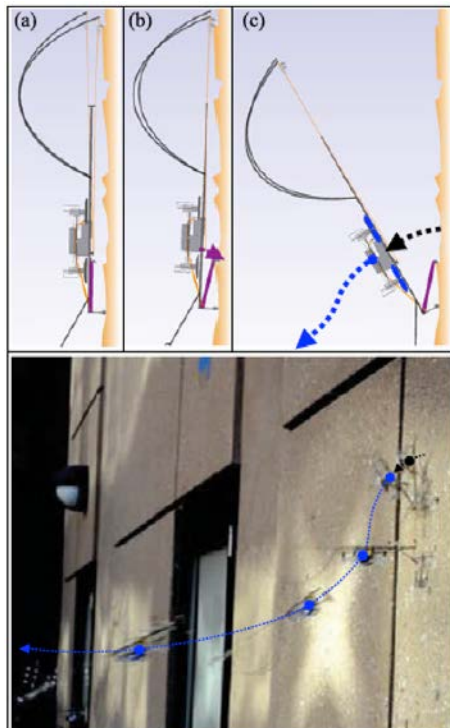


Firefly de AscTec

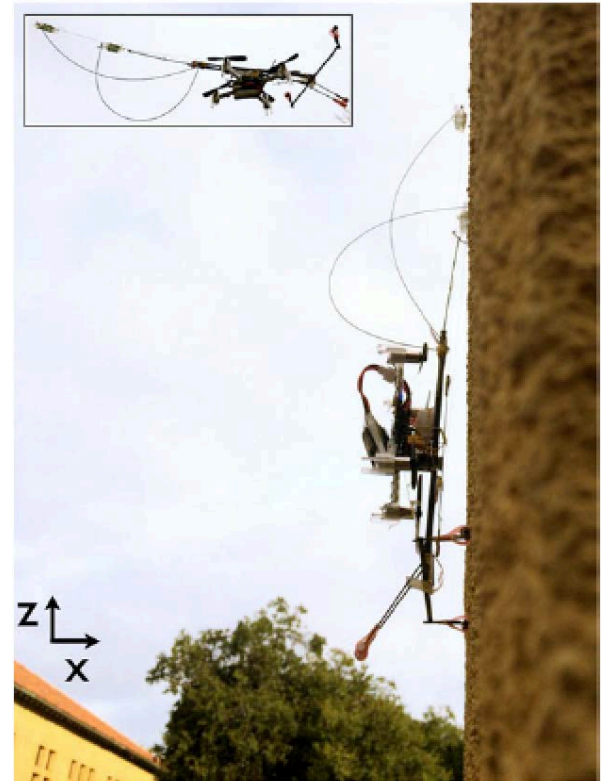
Phantom 4 de DJI

Systemes et locomotions

- SCAMP (« **S**tanford **C**limbing and **A**erial **M**aneuvering **P**latform»)◦ **Robot multi-modal** qui peut:
 - Voler (comme un quadrirotor)
 - Se percher avec un systeme passive
 - Grimper sur des surfaces à l'exterieur
 - Decoller à partir d'une surface verticale



[Vidéo](#)



"A Multimodal Robot for Perching and Climbing on Vertical Outdoor Surfaces", T.M. Pope et al., IEEE Trans. Robotics, vol. 33, n. 1, pp. 38-48, 2017

Systemes biomimetiques

• Volatiloïde

- BionicSwift, eMotionButterflies et BionicFlyingFox de *Festo*
- Nano Hummingbird de *AeroVironment*



[Vidéo](#)



[Vidéo](#)

[Vidéo](#)

• Poissonoïde

- Airacuda de *Festo*
 - Commande pneumatique
 - « Muscles » fluides



• Insectoïde

- Genghis

• Plantoïde

- Projet U.E.
« Plantoid » (IIT)



• Humanoïde

- Asimo, Baxter, Atlas



Ch. 2: Robotique Mobile

- Petit historique

Partie 1

- Applications, systèmes, locomotions

Partie 2

- Marché mondial et besoins technologiques

Partie 3

- Effecteurs et actionneurs

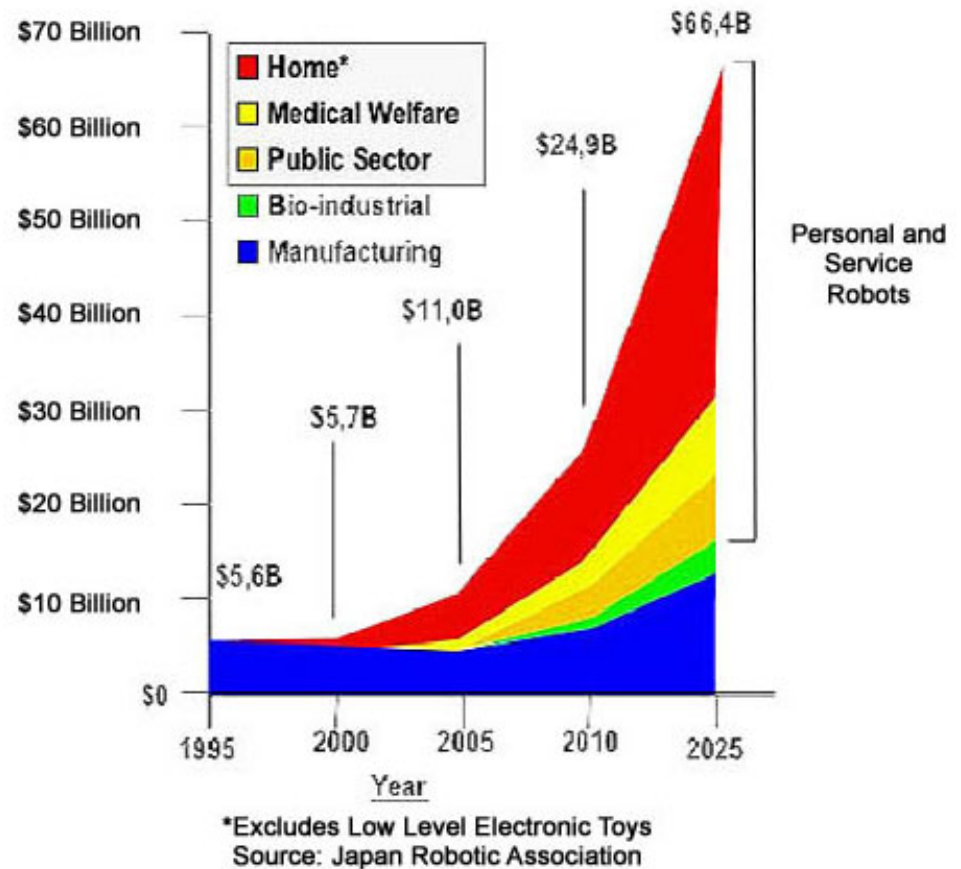
Partie 4

- Robots mobiles à jambes, à roues et aériens

Partie 5

Marché mondial et besoins technologiques

- **Aujourd'hui**
 - Industrie: 20%
 - Robotique personnelle et de service: 72%
- **2025**
 - Industrie: 15%
 - Robotique personnelle et de service: 77%
- Robotique personnelle seule: de 5 G\$ à 50 G\$!



Marché mondial des robots*

Robots de service

- Robot semi ou complètement autonome
- Robot réalisant des tâches pour les humains ...
... hormis les *opérations de manufacture*
- Le marché de la robotique de service pour les professionnels a connu une *forte croissance* (32%) en 2019: de 8.5 G\$ à 11.2 G\$
- La chiffre d'affaires pour la **robotique médicale** a augmenté de 28% en 2019, qui correspond à 47% de la chiffre d'affaires totale pour la robotique de service pour les professionnels. Cette hausse est due en grande partie aux systèmes pour la *robotique chirurgicale*, qui sont les plus coûteux en robotique de service



*Executive Summary, World Robotics 2020: Service Robots (<https://ifr.org>)

Marché mondial des robots*

Robots de service

- Robots de service pour les **professionnels**:
 - 2019: 173000 unités, +32%
 - Développement potentiel en 2020: 240000 unités, +38%
 - 2023: 537000 unités, +31% CAGR
- Robots de service pour les **tâches domestiques/ménagères**:
 - 2019: 18.6 millions d'unités, +40%
 - Développement potentiel en 2020: 21.6 millions d'unités, +16%
 - 2023: 48.6 millions d'unités, +31% CAGR
- Robots de service pour les **loisirs**:
 - 2019: 4.6 millions d'unités, +13%
 - Développement potentiel en 2020: 5.1 millions d'unités, +10%
 - 2023: 6.7 millions d'unités, +10% CAGR

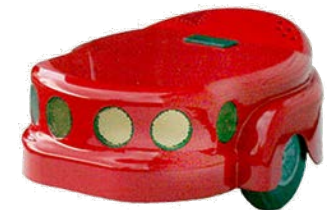
CAGR = Compound Annual Growth Rate (ou Taux de Croissance Annuel Composé)



Plate-formes pour la recherche et la pédagogie

1. E-puck
 2. Khepera III
 3. Koala 2.5
- } EPFL - École Polytechnique Fédérale de Lausanne
(*K-Team Corporation*)
4. TurtleBot 4 de *Clearpath Robotics* (Create3 de *iRobot*, camera RGB-D, LiDAR 2D)

5. Pioneer 3-AT
 6. AmigoBot
 7. Seekur Jr
- } *Omron Adept Technology*



Robots pas à l'échelle

Environnements de simulation et développement

- *Robot Operating System (ROS)*

- Ensemble de bibliothèques et outils (drivers, algorithmes, etc.) pour développer des applications robotiques ("middleware")

- *Open source*: www.ros.org



- *Gazebo*

- Simulation précise et efficace de populations de robots dans des environnements virtuels
- Moteur physique robuste et interfaces graphiques avancées
- *Gratuit*: <http://gazebosim.org>



- *CoppeliaSim (ex V-REP)*

- 6 approches et 7 langages de programmation
- Destiné à chercheurs, amateurs et développeurs professionnels
- Version « player » et « edu » *gratuite*: www.coppeliarobotics.com



CoppeliaSim
from the creators of V-REP

[Vidéo](#)

- *Matlab*

- *Robotics System Toolbox* de MathWorks (à partir de R2015b)
- *Robotics Toolbox* de Peter Corke (Queensland Univ. of Technology)
 - *Gratuit*: <https://petercorke.com/toolboxes/robotics-toolbox>

