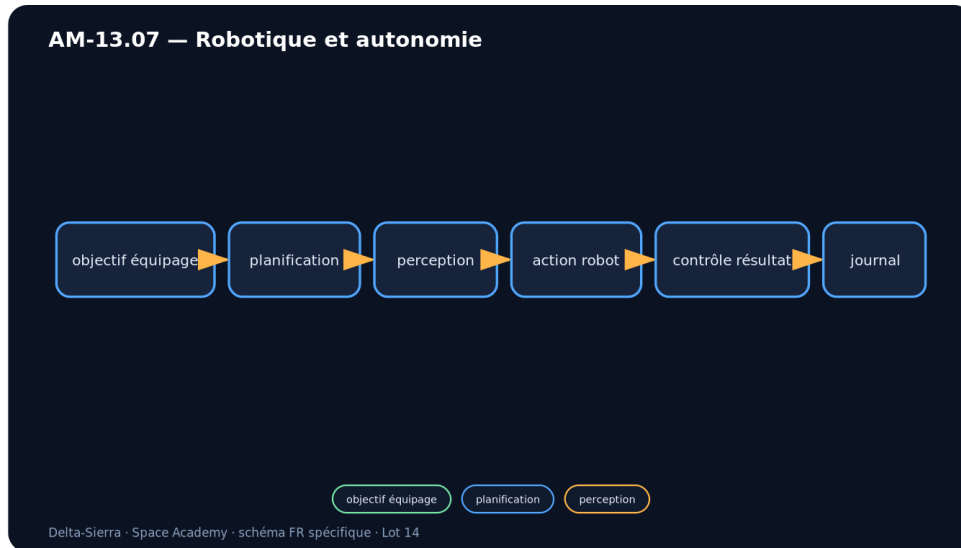


Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage

Question directrice

Concret → interfaces → mesure → calcul → panne → récupération.



1 — Le phénomène réel

Les robots peuvent préparer un site, transporter du fret, inspecter des équipements et exécuter des tâches répétitives. Mais autonomie, téléopération locale, supervision humaine et repli sûr doivent être répartis selon la tâche. Le délai de communication impose que les systèmes sachent au minimum détecter certaines anomalies et se mettre en sécurité.

La question directrice de ce cours est : Quelles tâches faut-il automatiser quand la Terre ne peut pas piloter en temps réel ? Le raisonnement commence par la fonction physique ou opérationnelle avant d'introduire la relation mathématique. Le but n'est pas d'accumuler des mots, mais de savoir quelle grandeur change, pourquoi elle change et ce qui devient dangereux si elle sort de son domaine. Pour « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage », ici, la première question est donc de reconnaître le mécanisme propre à ce sujet avant de chercher une formule ou une valeur de référence.

2 — Vocabulaire et frontière du problème

Dans « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage », il faut distinguer le phénomène étudié, la mesure disponible, la commande éventuelle, la marge et le critère de réussite. La frontière du calcul précise ce qui est inclus et ce qui ne l'est pas ; sans cette frontière, un pourcentage, une masse ou un temps peut être exact mathématiquement mais faux comme conclusion d'ingénierie. Pour « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage », la frontière retenue précise aussi ce qui serait compté deux fois ou, au contraire, oublié dans un bilan de mission.

débit extrait, pureté, énergie spécifique, disponibilité machine, usure, stocks intermédiaires et rendement de conversion

une ressource moins riche que prévu, une machine d'excavation indisponible, un filtre colmaté ou un produit hors spécification

campagnes longues sur simulateurs, bilans matière-énergie, maintenance répétée et contrôle qualité du produit

Équation - preuve - décision

$$\text{Disponibilité} = t_{\text{service}} / (t_{\text{service}} + t_{\text{arrêt}})$$

Panne à tester : La panne de référence n'est pas un vague « composant cassé ». Pour « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage », on teste notamment une ressource moins riche que prévu, une machine d'excavation indisponible, un filtre colmaté ou un produit hors spécification. Le diagnostic demande quels symptômes apparaissent d'abord, lesquels sont seulement des conséquences, et quelle action garde le plus d'options

Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage

3 — Schéma propre au cours

Le schéma ne résume pas tout le module : il isole ce qui est spécifique à « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage ». On y suit la chaîne cause → grandeur mesurée → décision ou réponse physique → limite. Cette représentation évite précisément de réutiliser le même dessin pour un bouclier thermique, un radar, un filtre à CO₂ ou une procédure d'équipage. Pour « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage », la lecture graphique doit permettre de retrouver les entrées, les sorties, la grandeur mesurée et la conséquence d'une dérive sans lire le reste du module.

4 — Relation mathématique et lecture des symboles

Lecture orale : la disponibilité est le temps en service divisé par le temps en service plus le temps d'arrêt.

Avant toute substitution numérique, on écrit les unités de chaque terme, on indique si la relation est une loi physique, une approximation ou un indicateur de projet, puis on vérifie l'homogénéité dimensionnelle. Cette discipline est particulièrement importante ici car « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage » combine des grandeurs qui n'ont pas toutes le même statut documentaire. Pour « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage », le choix de cette relation est justifié par le phénomène étudié ; une autre grandeur dominante conduirait à une autre équation ou à un autre modèle.

5 — Calculs détaillés et interprétation

$$90 \text{ h} \div (90 \text{ h} + 10 \text{ h}) = 0,90 = 90 \%$$

$$3 \text{ robots} \times 5 \text{ h utiles/j} = 15 \text{ robot-heures/j}$$

$$40 \text{ équipements} \div 8 \text{ équipements/h} = 5 \text{ h}$$

1. 1. Disponibilité $90 \text{ h} \div (90 \text{ h} + 10 \text{ h}) = 0,90 = 90 \%$ Interprétation : ce résultat n'est utilisé qu'après comparaison avec les unités, la marge et la frontière du scénario de « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage ».

2. 2. Productivité $3 \text{ robots} \times 5 \text{ h utiles/j} = 15 \text{ robot-heures/j}$ Interprétation : ce résultat n'est utilisé qu'après comparaison avec les unités, la marge et la frontière du scénario de « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage ».

3. 3. Inspection $40 \text{ équipements} \div 8 \text{ équipements/h} = 5 \text{ h}$ Interprétation : ce résultat n'est utilisé qu'après comparaison avec les unités, la marge et la frontière du scénario de « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage ».

6 — Ce que la formule ne contient pas

Tableau opérationnel

Phénomènes / sections: 3 — Schéma propre au cours ; 4 — Relation mathématique et lecture des symboles ; 5 — Calculs détaillés et interprétation

Relation à relire: Disponibilité = $t_{\text{service}} / (t_{\text{service}} + t_{\text{arrêt}})$

Décision attendue: mesurer → comparer à la marge → choisir nominal, dégradé ou arrêté

Contrôle avant de continuer

Expliquez sans relire : 3 — Schéma propre au cours ; 4 — Relation mathématique et lecture des symboles ; 5 — Calculs détaillés et interprétation. Donnez une grandeur mesurée, une marge et une décision possible.

Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage

La relation « Disponibilité = $t_{\text{service}} / (t_{\text{service}} + t_{\text{arrêt}})$ » ne contient pas à elle seule l'ensemble de « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage ». Elle ne dit pas automatiquement si le capteur est valide, si la structure vieillit, si une ressource est accessible, si une commande arrive à temps ou si une panne secondaire retire la marge. L'exemple $90 \text{ h} \div (90 \text{ h} + 10 \text{ h}) = 0,90 = 90 \%$ doit donc rester un calcul local et non une architecture complète.

Pour rendre le modèle exploitable, on ajoute explicitement les paramètres qui dominent ce thème : débit extrait, pureté, énergie spécifique, disponibilité machine, usure, stocks intermédiaires et rendement de conversion. On peut alors demander quelle variation modifie réellement le résultat, laquelle reste négligeable et laquelle oblige à changer d'architecture. Pour « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage », cette limite de modèle indique précisément ce qu'un calcul correct ne permet pas encore d'affirmer sur le système réel.

7 — Instrumentation, observabilité et qualité des données

Pour « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage », l'observabilité repose sur débit extrait, pureté, énergie spécifique, disponibilité machine, usure, stocks intermédiaires et rendement de conversion. Chaque donnée reçoit une unité, une fréquence d'acquisition, une incertitude, un horodatage et un domaine de validité. Une valeur qui arrive sans contexte peut être plus dangereuse qu'une absence de mesure parce qu'elle donne une confiance injustifiée.

La cohérence est vérifiée avec au moins une information indépendante lorsque la fonction est critique. Une tendance, un bilan physique ou un second principe de mesure permet de distinguer une vraie évolution du système d'un capteur qui dérive. Pour « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage », l'instrumentation retenue doit permettre de distinguer une vraie évolution physique d'une dérive de capteur ou d'une mauvaise estimation d'état.

8 — Pannes propres au phénomène et récupération

La panne de référence n'est pas un vague « composant cassé ». Pour « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage », on teste notamment une ressource moins riche que prévu, une machine d'excavation indisponible, un filtre colmaté ou un produit hors spécification. Le diagnostic demande quels symptômes apparaissent d'abord, lesquels sont seulement des conséquences, et quelle action garde le plus d'options ouvertes.

Le mode dégradé doit être défini avant la panne : fonction minimale à conserver, durée admissible, stock consommé, action équipage, condition d'abandon et critère de retour au nominal. Cette séquence est différente pour chaque cours et ne peut pas être remplacée par un paragraphe universel sur la redondance. Pour « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage », le mode

Tableau opérationnel

Phénomènes / sections:	7 — Instrumentation, observabilité et qualité des données ; 8 — Pannes propres au phénomène et récupération
Relation à relire:	Disponibilité = $t_{\text{service}} / (t_{\text{service}} + t_{\text{arrêt}})$
Décision attendue:	mesurer → comparer à la marge → choisir nominal, dégradé ou arrêt

Contrôle avant de continuer

Expliquez sans relire : 7 — Instrumentation, observabilité et qualité des données ; 8 — Pannes propres au phénomène et récupération. Donnez une grandeur mesurée, une marge et une décision possible.

Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage

9 — Cas NASA / cas de référence

Le cas opérationnel est traité comme une chaîne de production ou de service : ressource d'entrée, machine, stockage intermédiaire, contrôle qualité, maintenance et utilisateur final. Les travaux NASA sur ISRU, autonomie et fabrication servent à séparer une démonstration technologique d'une usine martienne réellement disponible.

Ce cas n'est utilisé que dans la limite de ce qu'il démontre. Une mesure de vol, un standard humain, un essai de composant et une étude d'architecture n'ont pas le même niveau de preuve ; le texte indique donc toujours ce qui est observé, calculé, simulé ou encore prospectif. Pour « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage », le cas NASA cité sert de preuve ciblée pour ce phénomène ; il n'est jamais transformé en architecture martienne universelle.

10 — Compromis d'architecture

Une bonne solution pour « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage » ne maximise pas un seul indicateur. Elle compare performance nominale, masse, énergie, simplicité, maintenance, temps équipage, dépendances communes et capacité de récupération. L'option qui améliore 3 robots $\times$ 5 h utiles/j = 15 robot-heures/j peut être refusée si elle rend la détection de panne ou la réparation beaucoup plus difficile.

Le compromis est consigné avec ses hypothèses. Si une donnée d'environnement, une masse ou une cadence de mission change, on sait ainsi quelles conclusions doivent être recalculées au lieu de conserver silencieusement un choix devenu obsolète. Pour « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage », le compromis est donc évalué avec les interfaces réellement touchées par ce thème, plutôt qu'avec une liste générique de qualités souhaitables.

11 — Démonstration, essais et critères de réussite

La stratégie de preuve adaptée à « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage » combine campagnes longues sur simulateurs, bilans matière-énergie, maintenance répétée et contrôle qualité du produit. Chaque essai indique le matériel exact, le logiciel, la configuration, l'environnement, les tolérances et le critère de réussite. Une démonstration réussie hors domaine ne remplace pas une qualification dans le domaine de mission.

La preuve grandit par étapes : relation analytique, simulation, composant, sous-système, système intégré, durée et panne. Cette hiérarchie évite de présenter un seul essai spectaculaire comme validation de toute la mission. Pour « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage », la démonstration doit reproduire les contraintes qui rendent ce phénomène difficile ; un essai

Tableau opérationnel

Phénomènes / sections:	9 — Cas NASA / cas de référence ; 10 — Compromis d'architecture ; 11 — Démonstration, essais et critères de réussite
Relation à relire:	$\text{Disponibilité} = t_{\text{service}} / (t_{\text{service}} + t_{\text{arrêt}})$
Décision attendue:	mesurer → comparer à la marge → choisir nominal, dégradé ou arrêt

Contrôle avant de continuer

Expliquez sans relire : 9 — Cas NASA / cas de référence ; 10 — Compromis d'architecture ; 11 — Démonstration, essais et critères de réussite. Donnez une grandeur mesurée, une marge et une décision possible.

Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage

12 — Exercice de décision

Situation : reprenez « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage » en augmentant de 20 % la grandeur la plus pénalisante du premier exemple, tout en déclarant indisponible un moyen de mesure ou de secours.

Situation : reprenez « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage » en augmentant de 20 % la grandeur la plus pénalisante du premier exemple, tout en déclarant indisponible un moyen de mesure ou de secours. Réponse attendue : recalculer la relation, identifier la marge restante, vérifier si l'observabilité suffit encore, puis décider si le mode dégradé reste acceptable. Une simple multiplication par 1,2 ne suffit pas si la variation change aussi les interfaces ou les limites.

13 — À retenir sans généraliser abusivement

14 — Sources primaires spécifiques au sujet

Ces références documentent directement le phénomène, la technologie ou la contrainte humaine traitée dans ce cours. Elles ne définissent pas à elles seules une architecture martienne officielle. Pour « Robotique et autonomie : faire travailler les machines avant, avec et après l'équipage », la bibliographie est volontairement ciblée sur le sujet de cette page afin que le lecteur puisse remonter jusqu'au document primaire pertinent.

Sources primaires spécifiques

NASA TechPort — NASA Platform for Autonomous Systems - <https://techport.nasa.gov/projects/94884>

NASA NTRS — Autonomous Systems & Robotics for Surface Infrastructure - <https://ntrs.nasa.gov/citations/20210024326>

NASA NTRS — Human Exploration of Mars: Preliminary Lists of Crew Tasks - <https://ntrs.nasa.gov/citations/20190001401>

NASA TechPort — NASA Platform for Autonomous Systems - <https://techport.nasa.gov/projects/94884>

NASA NTRS — Autonomous Systems & Robotics for Surface Infrastructure - <https://ntrs.nasa.gov/citations/20210024326>

NASA NTRS — Human Exploration of Mars: Preliminary Lists of Crew Tasks - <https://ntrs.nasa.gov/citations/20190001401>

Tableau opérationnel

Phénomènes / sections:	12 — Exercice de décision ; 13 — À retenir sans généraliser abusivement ; 14 — Sources primaires spécifiques au sujet
Relation à relire:	$\text{Disponibilité} = t_{\text{service}} / (t_{\text{service}} + t_{\text{arrêt}})$
Décision attendue:	mesurer → comparer à la marge → choisir nominal, dégradé ou arrêt

Contrôle avant de continuer

Expliquez sans relire : 12 — Exercice de décision ; 13 — À retenir sans généraliser abusivement ; 14 — Sources primaires spécifiques au sujet. Donnez une grandeur mesurée, une marge et une décision possible.