

# Un robot à l'agilité inspirée des vers plats aquatiques

Nager en surface permet à un robot de collecter facilement l'énergie solaire nécessaire à son bon fonctionnement. De plus, les mesures variées qu'il effectue (pollution, qualité de l'eau...) peuvent être communiquées efficacement à la base d'opérations. Mais rien n'est jamais aussi simple, et un tel robot doit faire face à un environnement encombré de plantes, ... Continuer la lecture de Un robot à l'agilité inspirée des vers plats aquatiques →

Cet article Un robot à l'agilité inspirée des vers plats aquatiques est apparu en premier sur Techniques de l'Ingénieur.