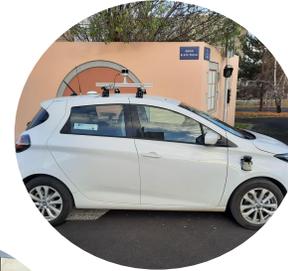


**Données de la
communauté de la
recherche en Robotique**

Des données de simulation et
expérimentales, acquises sous différentes
modalités logicielles (principalement
ROS/ROS2, Matlab)

Ne nécessitant pas forcément de
relecture par les pairs mais
demandant des métadonnées
rigoureuses pour l'utilisation
(fréquence, repères, etc.)

Cas particulier de la
diffusion des données de
Robotique médicale et des
données liées aux patients



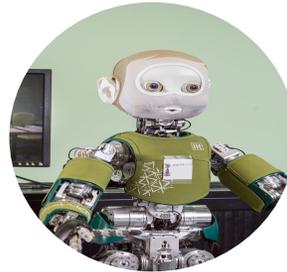
Robotique
Terrestre



Robotique
Médicale



Robotique
Nano & XXL



Robotique
Humanoïde

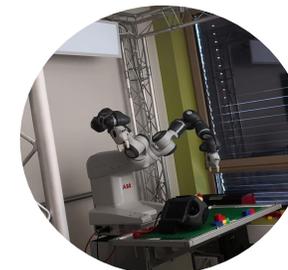
robotex 2.0
TiRex



Robotique
Agricole

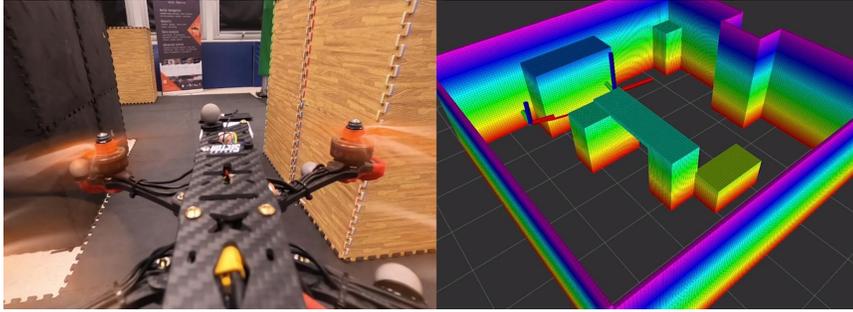


Robotique
Aérienne



Robotique
Industrielle

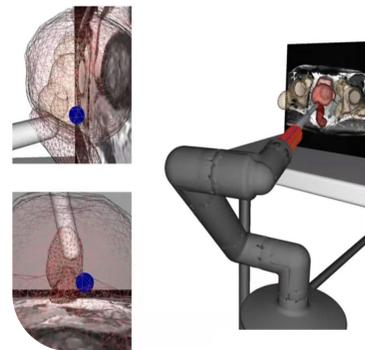
Quelles données



Des données très variées, en taille et volume, allant de bases de données d'images RGBD (~to) aux données format texte. (~mo)

Interrogation scientifique :

Pérénisation dans le temps de l'utilisabilité des données : pérénisation des modèles de robots (numériques et théoriques). Communauté contrôle, besoin de modèles plus que de données



Pratiques de la communauté
Création d'une collection thématique liée à l'Infrastructure de Recherche Robotex2.0 sur l'Entrepôt National grâce à TIRREX

Enjeu principal actuel : inciter le dépôt de donnée lié à des publications scientifiques.

A terme : Dépôt des données *achevées* sans nécessairement de publication scientifique associée. Besoin d'un cadre pour l'exploitation par des tiers (format, nomenclature, etc.)

Particularité des données de robotique:

Des données pas forcément utiles à priori pour leur projet à l'acquisition, mais utiles pour la communauté : Crash de robot aérien, comportement aérodynamique à grande vitesse difficile à mettre en évidence en intérieur, apprentissage (IA) sur les robots terrestres, etc.