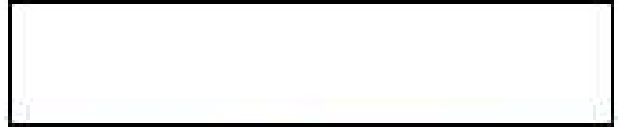




Repérer les systèmes de prise d'information, de prise de décision et d'action sur le robot



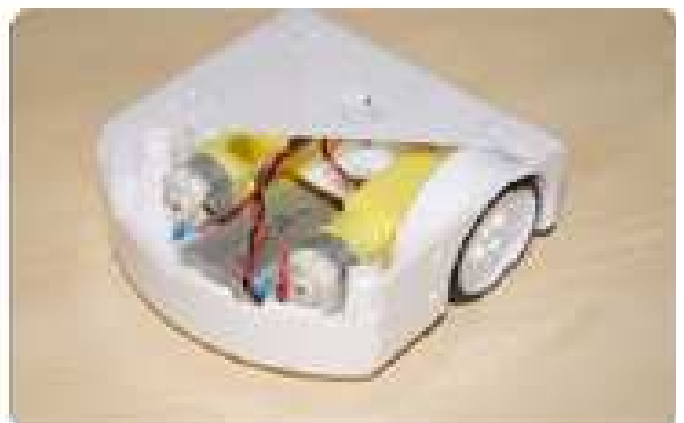
<input type="text"/>
Pour détecter
<input type="text"/>
<input type="text"/>
<input type="text"/>
<input type="text"/>



<input type="text"/>
Pour décider
Processeur
<input type="text"/>
<input type="text"/>



ACTIONNEURS Pour agir
<input type="text"/>
<input type="text"/>
<input type="text"/>





Vert = l'amical => il suit un objet en face de lui

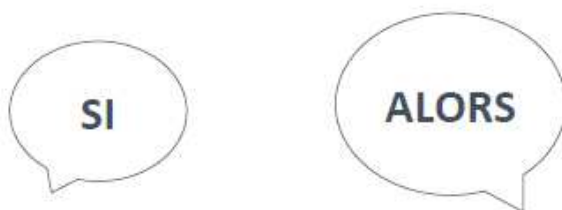
Jaune = l'explorateur => il explore le monde tout en évitant les obstacles









Rouge = le peureux => il détecte les chocs, la chute libre et montre la direction de la gravité

Mauve = l'obéissant => il suit les ordres donnés par les boutons ou une télécommande

Turquoise= l'enquêteur => il suit une piste

Bleu = l'attentif => il réagit au son.



 AMICAL	<ul style="list-style-type: none"> s'il détecte un objet devant lui ● s'il détecte un objet à droite ● s'il arrive au bord d'une table ● 	<ul style="list-style-type: none"> ● il tourne à gauche ● il tourne à droite ● il avance ● il s'arrête 	Capteurs utilisés pour ce comportement <small>Tous les capteurs de distance à l'avant de Thymio</small> 
 PEUREUX	<ul style="list-style-type: none"> s'il détecte un objet devant lui ● s'il détecte un objet à droite ● si on tapote son dos ● s'il détecte un objet derrière lui ● 	<ul style="list-style-type: none"> ● il recule ● il avance ● il tourne à droite ● il recule à gauche ● il fait du bruit 	Entoure les capteurs utilisés pour ce comportement 
 EXPLORATEUR	<ul style="list-style-type: none"> s'il détecte un objet devant lui ● s'il détecte un objet à droite ● s'il détecte un objet à gauche ● s'il détecte un objet derrière lui ● s'il arrive au bord d'une table ● 	<ul style="list-style-type: none"> ● il recule ● il s'arrête ● il tourne à gauche ● il tourne à droite ● il ne fait rien 	Entoure les capteurs utilisés pour ce comportement 
 OBÉISSAN	<ul style="list-style-type: none"> si on appuie sur la flèche avant ● si on appuie sur la flèche arrière ● si on appuie sur la flèche de droite ● si on appuie sur la flèche de gauche ● 	<ul style="list-style-type: none"> ● il avance ● il recule ● il tourne à gauche ● il tourne à droite ● il ne fait rien 	Entoure les capteurs utilisés pour ce comportement 

A partir de l'affichage, identifier les capteurs qui sont utilisés dans chaque mode.
Synthétiser les résultats dans un tableau pour en déduire qu'il y a une programmation différente pour chaque couleur :

Couleur de Thymio II	les capteurs activés	l'ordre programmé	Actions réalisées (ici le moteur)
Vert			
Jaune			
Rouge			
Mauve			
Bleu			