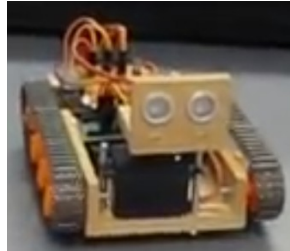
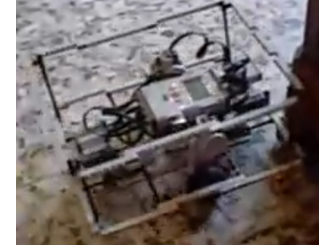


OBSERVATION DU COMPORTEMENT DES DEUX ROBOTS



ROBOT 1



ROBOT 2

Quelle est sa fonction d'usage (ou fonction principale) ?

Écrire l'algorithme de programmation sous forme de logigramme, avec les indications données ?

Évènements	Actions
Détection obstacle devant < 10 cm ?	Tourner vers la droite de 45°
Détection présence <10cm à gauche ?	Tourner vers la gauche de 45°
Détection présence <10cm à droite ?	Tourner vers la gauche de 180°
	S'arrêter
	Avancer

Évènements	Actions
Contact obstacle ?	Tourner vers la gauche de 135°
	Reculer de 10 cm
	Avancer

Quelles différences voyez vous entre les deux objets ?

Émettre des hypothèses sur ces différences ?