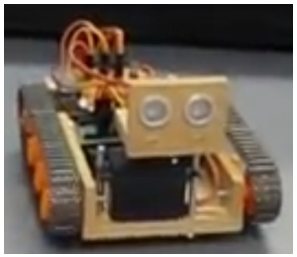
OBSERVATION DU COMPORTEMENT DES DEUX ROBOTS

<table>
<tr><td></td><td>
ROBOT 1</td><td>
ROBOT 2</td></tr>
<tr><td>Quelle est sa fonction d'usage (ou fonction principale) ?</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td>Écrire l’algorithme de programmation sous forme de logigramme, avec les indications données ?</td><td>
<table>
<tr><th>Évènements</th><th>Actions</th></tr>
<tr><td>Détection obstacle devant < 10 cm ?</td><td>Tourner vers la droite de 45°</td></tr>
<tr><td>Détection présence <10cm à gauche ?</td><td>Tourner vers la gauche de 45°</td></tr>
<tr><td>Détection présence <10cm à droite ?</td><td>Tourner vers la gauche de 180°</td></tr>
<tr><td></td><td>S’arrêter</td></tr>
<tr><td></td><td>Avancer</td></tr>
</table>
</td><td>
<table>
<tr><th>Évènements</th><th>Actions</th></tr>
<tr><td>Contact obstacle ?</td><td>Tourner vers la gauche de 135°</td></tr>
<tr><td></td><td>Reculer de 10 cm</td></tr>
<tr><td></td><td>Avancer</td></tr>
</table>
</td></tr>
<tr><td>Quelles différences voyez vous entre les deux objets ?</td><td></td><td></td></tr>
<tr><td>Émettre des hypothèses sur ces différences ?</td><td colspan="2"></td></tr>
</table>