

SI

ALORS

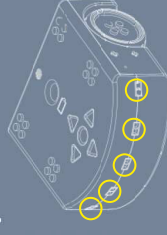


AMICAL

- s'il détecte un objet devant lui
- s'il détecte un objet à droite
- s'il arrive au bord d'une table

- il tourne à gauche
- il tourne à droite
- il avance
- il s'arrête

Capteurs utilisés pour ce comportement



Tous les capteurs de distance à l'avant de Thymio

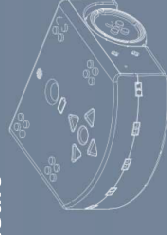


PEUREUX

- 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

- il recule
- il avance
- il tourne à droite
- il recule à gauche
- il fait du bruit

Entoure les capteurs utilisés pour ce comportement

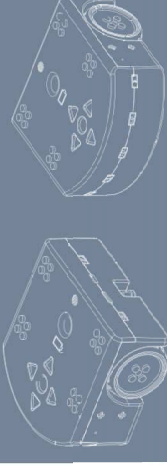


EXPLORATEUR

- 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

- il recule
- il s'arrête
- il tourne à gauche
- il tourne à droite
- il ne fait rien

Entoure les capteurs utilisés pour ce comportement



OBÉISSANT

- 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

- il avance
- il recule
- il tourne à gauche
- il tourne à droite
- il ne fait rien

Entoure les capteurs utilisés pour ce comportement

