

## DESCRIPTION :

### Mode chasseur trésor.

- Course chronométrée : attrape le maximum d'un objet choisi par groupe
- Attraper les objets dans un certain ordre : un cube, puis une balle puis une étoile.
- Réalise le parcours de la piste.
- Par groupe de 4 jeunes, ils choisissent un objet pour la course. Tout le groupe se met d'accord sur l'ordre des objets à attraper puis expérimente.
- Scénario à succès :
  - Le robot scanne l'environnement.
  - Le robot détecte l'objet positionné.

A) Le robot s'avance vers l'objet et l'attrape.

B) Le robot ramène l'objet à son "nid".

C) Ramassage sélectif : Quand deux objets différents sont présentés devant le robot, étant donné un choix de classe d'objet, le robot ramasse l'objet choisi parmi les classes "étoile", "balle" et "cube" de toutes les couleurs.

D) Etant donné un choix de classe d'objet, je ramasse tous les objets de cette classe.

- **Jeu 4** : Comment fonctionne l'algorithme ? L'interaction entre le robot Thymio et le Raspberry Pi ?
  - Attraper l'objet dans l'espace et se déplacer. Différents langages de programmation. D'après vous qui décide quoi ? Qui est le cerveau ? Pourquoi quand on enlève le rpi4, le robot fonctionne différemment ? Est-ce le même programme ?

Pl@ntNet : Expérimente une gigantesque base de données de plantes. Comprends mieux l'importance d'une bonne photo et des données importantes.