|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Nom | Ozobot | thymio II | Beebot | codey rocky | bluebot |
| âge | 6-14ans | 8-18ans | 3-7ans | 7-12ans | 3-7ans |
| dimensions | 2,54 x 2,54 x 2,54 cm | 11x11x4cm | 125 x 100 x 75 mm | 102 x 95.4 x 103 mm | 125 x 100 x 75 mm |
| moyen de programmation | Télécommandé par téléphone ou programmation par Ozoblockly (couleurs) | programmation graphiques (ASEBA, VPL, Blockly, Scratch) ou lignes de codes | Série de flèches de différentes directions et couleurs | programmation graphiques (Mblock 5, Scratch) ou lignes de codes (Python) | programmer directement à partir du pavé directionnel intégré sur le robot ou  simuler des algorithmes  contrôler à partir d'une tablette |
| Principe de fonctionnement | programme | programme | On met les flèches dans un ordre spécifique et le robot se déplace en fonction de celles ci | programme | programme ou alors le robot se déplace en fonction des boutons sur lesquels on a appuyé |
| capteurs | capteur optique  capteurs de proximité | Capteurs de proximité Infrarouges pour mesurer la distance ou détecter un objet. Accéléromètres. Capteur de température pour connaître la température | boutons | capteur de distance IR, un capteur de couleurs, et un capteur de niveau de gris, un micro, un speaker, un écran led, un capteur infrarouge. | Capteur bluetooth  boutons |

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Nom | Cubetto | Edison | Mbot | Cozmo | Botley |
| âge | 3-7 ans | 7-12 ans | +10 ans | 5-9 ans | 5-9 ans |
| dimensions | Pas d’infos disponibles | 8 x 7,5 x 3,5 cm | 17 x 13 x 9 cm | 10 x 5 x 7 cm | 12,5 x 10 cm |
| moyen de programmation | Série de flèches de différentes directions et couleurs | On peut le diriger avec une télécommande ou avec les différentes fonctions des capteurs | programmation graphiques (blocs) ou lignes de codes | programmation via le téléphone | télécommandé |
| Principe de fonctionnement | On met les flèches dans un ordre spécifique et le robot se déplace en fonction de celles ci | Suivre une torche / flash ou de trouver un coin sombre.  Naviguer dans un labyrinthe et éviter les collisions.  Contrôle grâce au son  Faire évoluer son robot sur un parcours défini.  Télécommande | programme | Le robot est “autonome “ (effectue des actions automatiquement lorsqu’il est sous tension) mais on peut lui donner des ordres sur le téléphone à tout moment. | Il suit des ordres simples |
| capteurs | Pas d’infos disponibles | capteur d’obstacles, de lumière, de son, de suivi de ligne | capteurs Lumière, infrarouges, ultrasons, capteur de présence, | caméra | capteur de suivi de ligne, d'objets et pour recevoir les ordres de la télécommande |

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Nom | Mowayduino | Scribbler 2 | MRPi1 | robotspherosprk+ | Dash and Dot |
| âge | 8-18 ans | 18-18 ans | À partir de 15 ans | 8-10 ans | A partir de 8 ans |
| dimensions | Pas d’infos disponibles |  |  | 7.3 cm de diamètre (boule) | 17 x 18,2 x 16,1 cm |
| moyen de programmation | programmation graphiques (blocs) ou lignes de codes (arduino, java, python, scratch) | programmation graphiques (blocs) ou lignes de codes (C, spin) | lignes de codes (python) | programmation graphiques (blocs) via un téléphone | programmation graphiques (blockly) |
| Principe de fonctionnement | programme | programme | programme | programme | programme |
| capteurs | capteurs infrarouge : (capteurs de lignes, capteurs détecteur) Capteur de luminosité Accéléromètre  Capteur de température | Capteur de lumière, lignes, infra rouge, de choc, | Capteurs de température, de proximité, de lumière (infrarouge) et accélérométrie | pas d’informations disponibles | Infrarouge, distance et accéléromètre |

