

[Accueil](#)[Revenir à l'accueil](#)[CollectionBoite_038 | Rue d'Ulm, circa 1944-1950.CollectionBoite_038-25-chem | La Cybernétique et les machines.](#)
[Item\[Maze solving machine - suite\]](#)

[Maze solving machine - suite]

Auteur : Foucault, Michel

Présentation de la fiche

Coteb038_f0532

SourceBoite_038-25-chem | La Cybernétique et les machines.

LangueFrançais

TypeFicheLecture

RelationNumérisation d'un manuscrit original consultable à la BnF, département des Manuscrits, cote NAF 28730

Références éditoriales

Éditeuréquipe FFL (projet ANR *Fiches de lecture de Michel Foucault*) ; projet EMAN (Thalim, CNRS-ENS-Sorbonne nouvelle).

Droits

- Image : Avec l'autorisation des ayants droit de Michel Foucault. Tous droits réservés pour la réutilisation des images.
- Notice : équipe FFL ; projet EMAN (Thalim, CNRS-ENS-Sorbonne nouvelle).
Licence Creative Commons Attribution - Partage à l'Identique 3.0 (CC BY-SA 3.0 FR).

Notice créée par [équipe FFL](#) Notice créée le 22/07/2020 Dernière modification le 23/04/2021

L'ouïe est obtenue de la façon suivante:
une fois que le but est atteint, supposons que
nous renvoyons le sensing-finger en 1 point
différent de labyrinthe et que nous pouvons
opérer ainsi. La machine ϵ^u compte le
nombre de mots; et si le but n'est pas atteint, et
le nombre déterminé de mots (24 mots) par ⁵³²
la machine "décide" que le labyrinthe a été
changé, et que l'ancienne solution ne convient
plus. Le circuit revient au type de stratégie
"exploratoire" qui, malheureusement, est assuré de
trouver 1 solution.

N.B.:

1/ La mémoire est totale^m indifférente,
en ce sens qu'on peut prendre 1 groupe de fils
conduisant du rest du circuit à la mémoire,
la fibre glisser sans altérer la direction E-W, ou est
la direction N-S, la machine opérera correctement
sans chang^m significatif, bien que les données
correspondant à 1 carte soient enregistrées
à 1 point différent de la mémoire.



2/ Il y a 2 systèmes 1 système de "feed-
back loops": le + important est celui qui va
du sensing-finger à travers le circuit jusqu'aux
moteurs de direction, et de retour au sensing
finger par le mot même des moteurs.

Normalement, on charge le régime d'1
feed-back loop, l'opération du système est
devenue (différent 1 feed-back positif et
1 feed-back négatif) -

or cette machine on peut changer l'1 des
2 signes, ou le 2, et la "feed-back connectée"
et la machine continuera à opérer correctement.

Ce qui change, c'est la signification de gauche ;
si on charge 1 des feed-back loops, le
circuit de gauche est le même contraire des signaux de
marche, devient maintenant le même des aiguilles de
marche. Si le 2 change, la stratégie demeure
la même.