

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

Maze solving machine

Auteur : Foucault, Michel

Présentation de la fiche

Coteb038_f0531

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

LangueFrançais

TypeFicheLecture

Personnes citées[Shannon, Claude](#)

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

Maze solving machine

531

C. Shannon.

1 machine composée de 5 carrés sur 5 ;
est le labyrinthe, il y a 1 "doigt sensible" qui
peut sentir les divisions du labyrinthe qu'il
vient à leur rencontre. Le doigt est mue par 2
moteurs (1 est-ouest, l'autre nord-sud)

Le doigt qu'il est placé au milieu d'un carré "rend
la décision" de partir dans 1 direction ; si il tombe
à l'intersection, le moteur fait marche arrière jusqu'au
centre du carré. Qu'il est arrivé au bout du laby-
rinthe, et qu'on le replace au début, il découvre
le labyrinthe sans erreur. Si la forme du laby-
rinthe est changée, il a été en l'air.

Il y a 2 modes d'opérations

- l'exploration strategy
- la goal strategy

- La stratégie d'exploration est utilisée d'abord
pour essayer de trouver le but. À chaque carré du
labyrinthe, il y a 4 voies, 1 impasse qui mène
en 2 relais : ils sont capables de se souvenir de 4
directions possibles : N, E, O, S.

La direction qui est retenue est celle par laquelle
le doigt a quitté le carré la dernière fois qu'il l'a

l'a traversé. Ce sont les routes ouvertes que
la machine retient.

Supposons que la direction dt se soulever
la machine soit le vecteur D. Dès l'instant où
la solénoïde d'exploration de la machine tournera
de 90° le vecteur : m.e., s'il est Est, la
machine prendra la direction Nord. S'il se tourne
à l'ouest, il se retournera au centre, et tournera
de 90° (ouest). Le choix se fait et le sens con-
naître des aiguilles d'orientation, en partant de la
direction à laquelle on quitte le carré la
dernière fois; (refaire l'essai souvent aussi, de
la direction à laquelle il est entré et le carré
au centre de la nuit actuelle : ceci pour éviter que
l'exploration ne prenne trop de temps; aussi que
cette disposition ne soit prise, et peut 3 fois +
de temps pour trouver la solution.

que la machine prenne d'abord la direction
qui lui a permis de quitter le carré, fait que
les "blind spots" sont éliminés: en effet les voies
fermées doivent être quittées en passant par le carré
carré précédent au centre: de la direction D
par laquelle on quitte définitivement le carré repart
~~et~~ peut converger à l'aveugle.

De même si la machine rentre dans le carré,
en passant 1 fois.