

Figure 1 : le modèle développé est un modèle distribué. Dans un tel modèle, le système ne *sait* pas que si la porte est fermée, l'humain ne peut pas sortir de la pièce. Par contre, l'humain ne *peut* pas sortir d'une pièce fermée (ni y rentrer, sans qu'il soit nécessaire d'introduire d'autres informations dans le système).

Figure 2 : l'approche distribuée permet de construire un opérateur (par exemple **petit**) que l'on peut ensuite appliquer à n'importe quel objet (ici, à gauche un petit humain et à droite un humain « normal »).

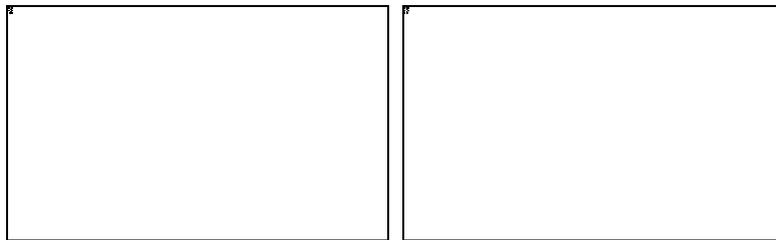
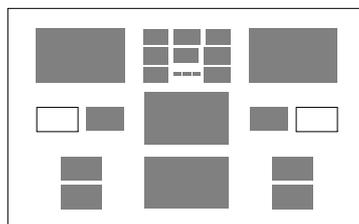


Figure 3 : la représentation choisie est de type holoprastique. Cela permet de détailler la représentation des objets selon la précision souhaitée (ici, deux niveaux possibles de représentation d'un humain).

Figure 4: Le modèle développé est un modèle dynamique. Chaque objet est régi par ses comportements. Ainsi dans cet exemple un chien peut se déplacer dans une « case vide », sous la table, mais il ne peut pas ouvrir la porte.

Les quatre vignettes à lire de gauche à droite et de bas en haut représentent les quatre étapes successives d'un mouvement possible pour le chien.

