

CENTRE SCOLAIRE SAINTE-JULIENNE

Exercices Robotprog - Esquiver des obstacles

Série 2 - Enoncés

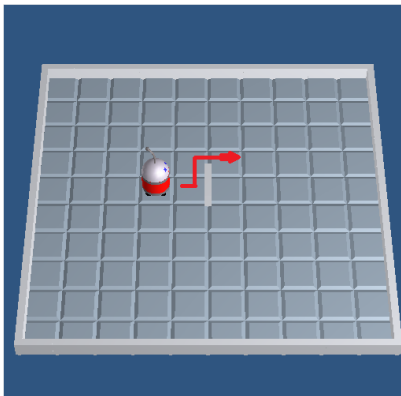
Situation de départ:

Le robot se dresse dans un environnement avec un mur et pour seules actions possibles: Avancer(), TournerAGauche() et TournerADroite(). De plus, il est possible de tester l'existence d'un mur devant le robot avec la fonction MurEnFace().

Tâches à accomplir:

- Dessiner sur papier l'enchaînement des déplacements;
- Tester et corriger avec RobotProg votre solution;
- Enregistrer la solution finale.

Ex 1

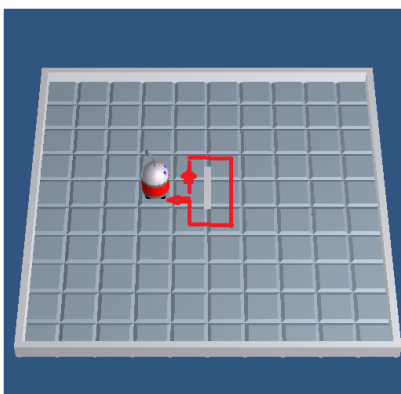


Nous faisons avancer le robot d'une case.
Si le robot est devant un mur, il l'esquive par la gauche
sinon il avance d'une case.

Hypothèse:

Nous considérons que le robot est déjà bien positionné.

Ex 2



Contourner le mur qui est en face du robot par la gauche
et revenir à la position initiale.

Hypothèse:

Nous considérons que le robot est déjà bien positionné.