



CENTRE SCOLAIRE SAINTE-JULIENNE

Exercices Robotprog – Marquer son déplacement

Série 3 - Enoncés

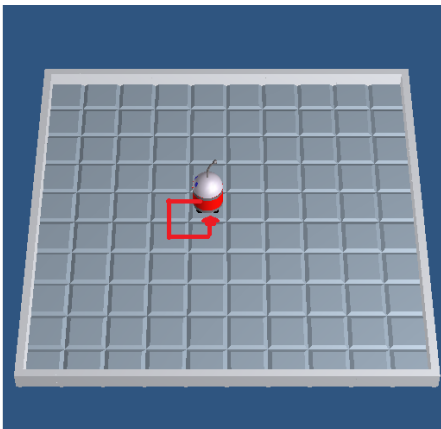
Situation de départ:

Le robot se dresse dans un environnement standard et pour seules actions possibles: Avancer(), TournerAGauche() et TournerADroite(). De plus, il est possible de tester la valeur d'une variable et de tracer le chemin emprunté par le robot avec la fonction Marquer().

Tâches à accomplir:

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

Ex 1

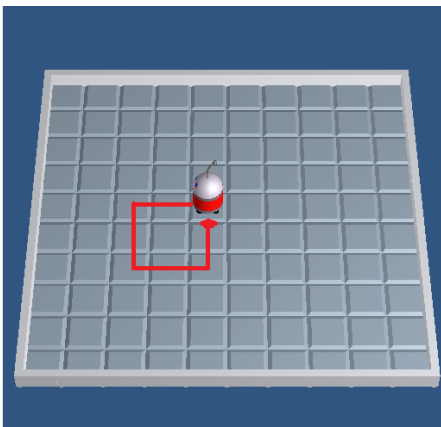


Dessiner un carré (2x2) avec le déplacement du robot. Il faut utiliser la boucle Pour et l'instruction Marquer.

Hypothèse:

Nous considérons que le robot est déjà bien positionné.

Ex 2

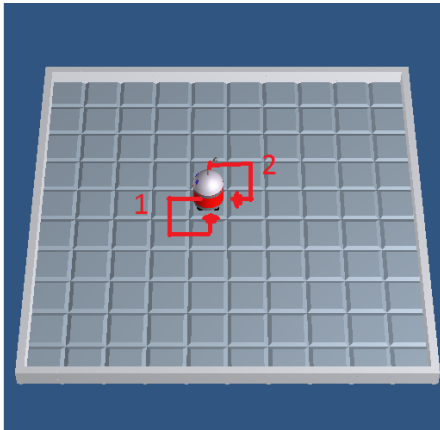


Dessiner un plus grand carré (3x3) avec le déplacement du robot. Il faut utiliser la boucle Pour et l'instruction Marquer.

Hypothèse:

Nous considérons que le robot est déjà bien positionné.

Ex 3



Dessiner deux carrés (2x2) avec le déplacement du robot.

Il faut utiliser la boucle Pour et l'instruction Marquer. Il faut définir un sous-programme qui s'appelle Tracer() et qui contient les instructions Marquer() et avancer() (Menu Programmation/Nouveau sous-programme).

Hypothèse:

Nous considérons que le robot est déjà bien positionné.

Remarque :

La première partie du déplacement correspond à l'Ex 1.