

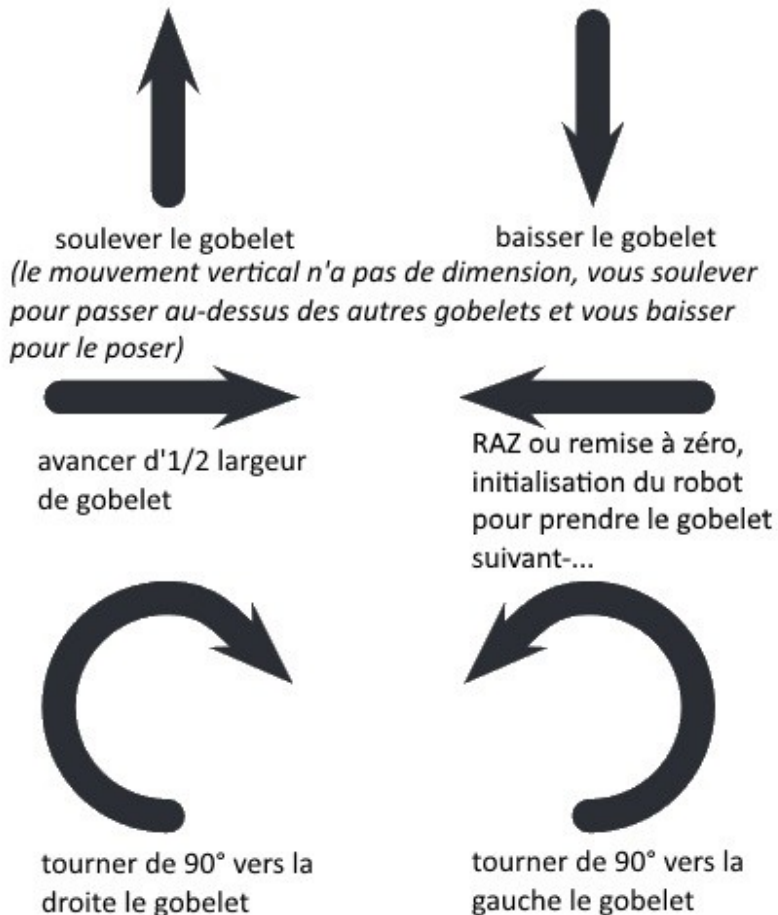
Notions de langage, instructions et programme



Votre bras et votre main en forme de pince va imiter un robot qui positionne des gobelets. Comme pour un système automatisé vous allez utiliser un **langage** pour **programmer** votre robot.



V 2018

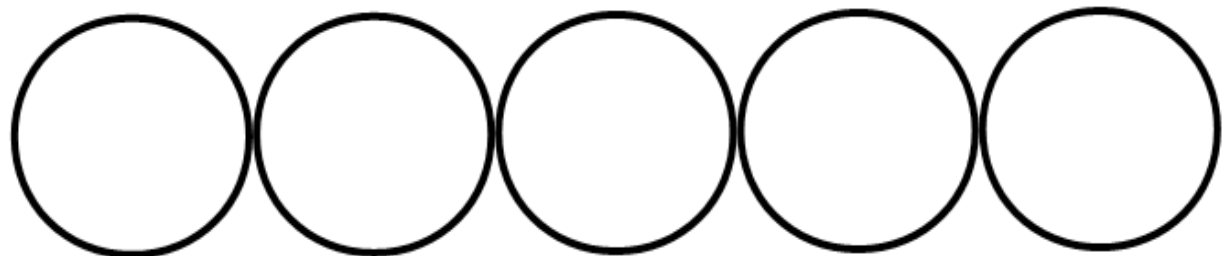


Ce **langage** est composé de six **instructions**, il s'agit de flèches (symbole) qui représentent les mouvements que l'on peut faire avec le gobelet.

L'**algorithme** est la méthode pour réaliser une action, dans le cas présent pour positionner un gobelet, le robot doit lever, déplacer, poser le gobelet et revenir point de départ

Au départ, les gobelets sont empilés à l'endroit indiqué « Gobelets en stock ». Les cercles servent à matérialiser leurs positions d'arrivées

Gobelets en stock



Pour obtenir, avec votre robot l'empilement de 3 gobelets comme sur la figure ci-dessous, vous allez exécuter le **programme** suivant



↑ → → → → ↓ ←

Je lève le gobelet, je le déplace de 4 rayons, je le pose, retour de la pince

↑ → → ↓ ←

Je lève le gobelet, je le déplace de 2 rayons, je le pose, retour de la pince

↑ → → → ↓ ←

Je lève le gobelet de 2 hauteurs, je le déplace de 3 rayons, je le pose, retour de la pince

A votre tour d'écrire le **programme** pour la figure ci-dessous