



Le logiciel « **Robotprog** » simule le comportement d'un aspirateur robot

**1.** RobotProg se programme grâce à des \_\_\_\_\_ de programmation.

Lorsque les programmes seront plus conséquents, on aura intérêt à créer des \_\_\_\_\_.

P.P. est l'abréviation de \_\_\_\_\_.

**2.** Avec RobotProg, les organigrammes sont constitués de \_\_\_\_\_.

Tout organigramme commence par un bloc \_\_\_\_\_ et se termine par un bloc \_\_\_\_\_.

**3.** Reproduire dans le cadre ci-dessous l'organigramme afin que le robot avance de 5 pas

Imaginez, dans votre tête, l'organigramme qu'il faudrait réaliser si l'on souhaitait que le robot avance de 19 cases.

**4.** Quel serait l'inconvénient d'un tel organigramme ?

**5.** Proposer une solution pour éviter un tel organigramme :

### Le bloc test

Dessiner un « bloc test » dans le cadre ci-contre

Le bloc test possède 1 entrée et 2 sorties notées O et N.

O = \_\_\_\_\_ ou \_\_\_\_\_.

N = \_\_\_\_\_ ou \_\_\_\_\_.

### Le bloc TantQue

Dessiner la « boucle TantQue » dans le cadre ci-contre

Décrire le fonctionnement de la boucle TantQue :