

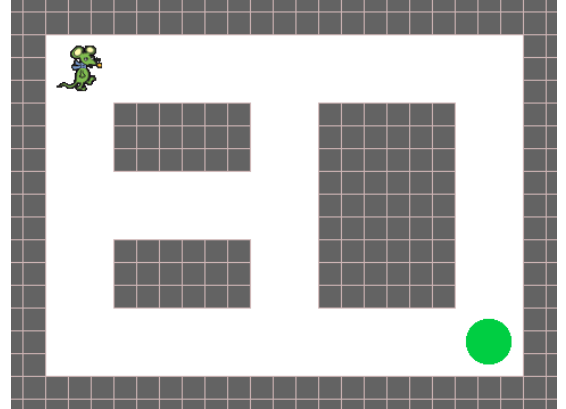
Situation :

Mathieu a décidé d'acheter une boule-robot à programmer pour chasser la souris qui circule bruyamment dans les tuyaux de sa maison chaque nuit.

Allez-vous réussir à programmer astucieusement cette boule-robot car la souris n'a pas l'intention de se laisser attraper ?

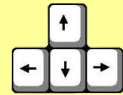
Fichier initial :

P : / Documents en consultation / Maths / Une_souris_en_danger.sb



Étape 1 : Déplacement de la souris

- Initialement, elle est positionnée en **(-180 ; 120)**
- La souris sera déplacée avec les **touches directionnelles** du clavier de **3 pas** à chaque pression sur l'une des touches.
- La souris ne peut pas sortir de la zone blanche.



Étape 2 : Programmation de la boule-robot

- Initialement, la boule-robot est positionnée en **(180 ; -120)**
- Elle a pour mission d'essayer de toucher la souris en moins de **60 secondes** (durée de fonctionnement de la boule-robot). Au-delà de ce délai, la souris est sauvée !
- Sa vitesse de déplacement est limitée : **1 seconde pour parcourir 120 pas**.
- Pour passer d'un carrefour à un autre, l'instruction **glisser en secondes à x : y :** sera utilisée : Exemple : `glisser en 2 secondes à x: 180 y: 120`

Étape 3 : la minute de vérité !

- Enregistrez dans l'espace d'échange votre fichier sous le nom : **Une_souris_en_danger_groupe..... .sb**
- **Ouvrez le fichier d'un autre groupe** et testez l'efficacité de leur boule-robot en essayant de sauver la souris.

Support pour programmer le déplacement de la boule-robot

La vitesse de déplacement de la boule est limitée : **1 seconde pour parcourir 120 pas**.

