



Complète les algorithmes 1 et 2, exécute le 3 et corrige le 4.

N°	SITUATION INITIALE	ALGORITHME	SITUATION FINALE
1			
2			
3		LDDTGTGPDDLGTDPGR	
4		DLDTTGPGLDTTDTTRGGP	

Liste des instructions exécutables par la pince robot initialement placée à gauche :

G : pour un déplacement d'un pas vers la gauche.
 L : pour l'action de prendre et lever une éprouvette.
 T : pour l'action de transvaser une boule d'une éprouvette à une autre.

D : pour un déplacement d'un pas vers la droite.
 P : pour l'action de reposer une éprouvette.
 R : pour l'action de retourner une éprouvette.



Complète les algorithmes 1 et 2, exécute le 3 et corrige le 4.

N°	SITUATION INITIALE	ALGORITHME	SITUATION FINALE
1		<p>DLDTGPGLDTGPDDLGTTPD GGLDDTGGPDLDTGP</p> <p>OU</p> <p>LDTTGPDDLGGTDDPGLGTD PDLGGTDDPGLGTDDTGPGL DDTGGPDLDTGP</p>	
2		<p>LDTDTGGPDLGTTPD</p>	
3		<p>LDDTGTGPDDLGTDPGR</p>	
4		<p>DLDTTGPGLDTTDTRGGPDDR</p>	

Liste des instructions exécutables par la pince robot initialement placée à gauche :

G : pour un déplacement d'un pas vers la gauche.
L : pour l'action de prendre et lever une éprouvette.
T : pour l'action de transvaser une boule d'une éprouvette à une autre.

D : pour un déplacement d'un pas vers la droite.
P : pour l'action de reposer une éprouvette.
R : pour l'action de retourner une éprouvette.