

Pour aller + loin : le robot qui fait des multiplications

Programmation du robot (version cycle 4) pour une multiplication entre 2 nombres relatifs :

Le robot est placé sur l'origine.

Sans quitter l'origine, il se tourne vers le point dont l'abscisse est le premier nombre, et « va l'atteindre » (pied arrière sur l'origine, pied avant sur le point qu'il « va atteindre ») : il détermine ainsi ses enjambées.

Toujours sans quitter l'origine : si le deuxième nombre est négatif, le robot fait un demi-tour.

Enfin, il avance du nombre d'enjambées donné par la valeur absolue de ce deuxième nombre.

Le produit des deux nombres est l'abscisse du point qu'il atteint.

**exemple 1 :**

« calcul » de

$3 \times (-2,5)$

...

Conclusion :

$3 \times (-2,5) = (-7,5)$

puis

**exemple 2 :**

« calcul » de

$(-3) \times (-2,5)$

...

Conclusion :

$(-3) \times (-2,5) = (-7,5)$

puis

Notes :