

2)

Appuyez sur la touche en haut 'Editer'. Passez une ligne et écrivez en-dessous de la première fonction déplacement

la deuxième fonction :

```
def trajet():  
    A=10  
    for k in range(1,6):  
        A=deplacement(A)  
    return A
```

Explications :

- Fonction trajet
Elle n'a pas de paramètre.
Elle exécute 5 fois la fonction déplacement(A)
Elle retourne l'abscisse A du point après 5 mouvements aléatoirement -1 ou 0 ou +1

Appuyer sur la touche en haut 'Exec' (elle correspond à la touche trace)

On voit apparaître les 3 chevrons de la console Python

```
>>>
```

Appuyer sur la touche Var

On voit apparaître

```
deplacement()
```

```
trajet()
```

Mettez la petite flèche devant trajet(). Cela veut dire que cette fonction est sélectionnée.

Appuyer sur la touche en haut à droite 'Ok'.

On voit apparaître :

```
>>> trajet()
```

Appuyez sur la touche entrer

Le résultat de la dernière position du robot après 5 déplacements aléatoires parmi -1 0 1 apparaît.

Vous pouvez relancer une simulation de 5 déplacements en appuyant sur la flèche de direction « vers le haut ».