

---

## Seqüència d'enters

X96012\_ca

---

Un sensor captura, a intervals regulars de temps, la posició de l'extrem d'un braç robòtic que es mou avançant des d'una posició inicial, generant una seqüència no buida de posicions, acabada amb -1, (posició = distància entre la posició inicial i la posició actual) formada per valors enters  $\geq 0$  llegits per teclat (valors en mm). Es demana escriure un programa en python tal que llegeixi pel canal d'entrada la seqüència de posicions, i escrigui el resultat següent: a) Si en algun moment l'extrem del braç retrocedeix (quan un valor de posició llegit és menor que el seu valor anterior), finalitzar la lectura de dades i escriure el valor de la posició al que s'ha arribat abans de retrocedir. b) En cas contrari, si arribem al valor -1 sense que l'extrem del braç hagi retrocedit, escriure *OK* i finalitzar.

### Entrada

L'entrada consisteix en una seqüència no buida de posicions (posició = distància en mm entre la posició inicial i la posició actual) formada per valors enters  $\geq 0$  llegits per teclat, i acabada amb -1, però finalitzant la lectura de dades si algun valor de posició llegit és menor que el seu valor anterior.

### Sortida

a) Escriure el valor enter de la posició abans de retrocedir, si algun valor de posició llegit és menor que el seu valor anterior. b) Escriure 'OK' en cas contrari, si arribem a llegir el valor -1.

#### Exemple d'entrada 1

```
31
53
53
72
58
```

#### Exemple de sortida 1

```
72
```

#### Exemple d'entrada 2

```
31
53
72
-1
```

#### Exemple de sortida 2

```
OK
```

### Informació del problema

Autoria: José Antonio Román

Generació: 2026-01-25T17:29:55.991Z

© Jutge.org, 2006–2026.

<https://jutge.org>