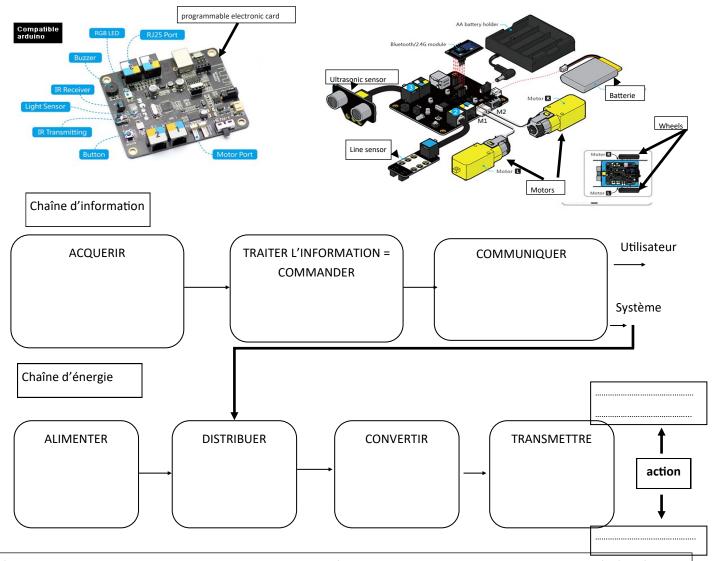
Nom :	Evaluation Formative_ROBOTIQUE Structure d'un système [/] Algorithme et programme Page1/2
-------	---

1)Compléter l'ensemble des blocs de la chaine d'information et de la chaine d'énergie du robot MBOT: (8pts)

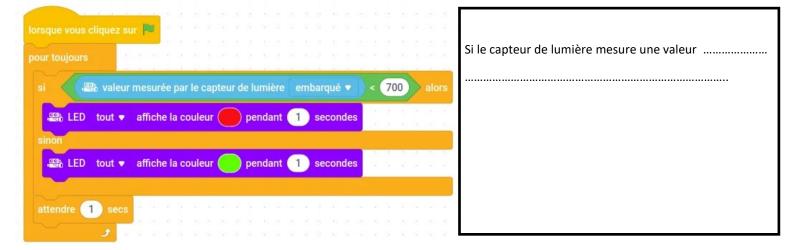
Citez au moins 3 Capteurs et 3 Actionneurs

Dans le bloc Communiquer vous devez citez 2 éléments différents.

Compléter les actions en fin de chaine



2)Programme et algorithme: Ecrire les algorithmes de ces représentations par bloc. Utilisez les termes appropriés .(6pts)



```
Lorsque le mBot(mcore) démarre

avancer à 50 % de puissance pendant 10 secondes

pour toujours

LED gauche ▼ affiche la couleur pendant 0.25 secondes

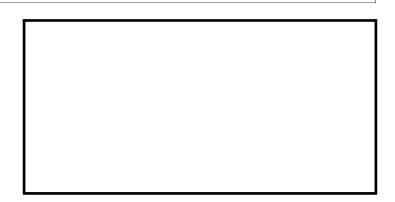
telepoint oujours

LED droite ▼ affiche la couleur pendant 0.25 secondes

telepoint oujours

pendant 0.25 pulsations

pendant 0.25 pulsations
```



3)Répondre aux questions du quiz(4pts).

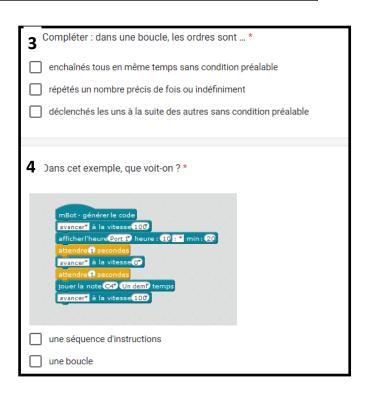
```
1 Quelle est la deuxième étape pour élaborer la programmation d'un
                                                                                         * 10 points
 Onstruire une représentation graphique de l'algorithme à l'aide d'un logiciel

    A traduire l'algorithme en langage de programmation

 C Ecrire un algorithme en langage naturel
   Quelle image représente un algorithme ? *
                                                                                            10 points
                                                             Le robot avance de 5m
                                                              Le robot tourne à gauche de 30°
        void setup(){
                                                              Le robot avance de 3m
                                                              Le robot tourne à gauche de 60°
                                                              Le robot avance de 2m
                                                              Le robot tourne à gauche de 90°
          d_delay(float seconds){
long endTime = millis() + seconds * 1000;
while(millis() < endTime)_loop();</pre>
                                                              Le robot avance de 7,6m
                                                              Le robot tourne à gauche de 90°
                                                              Le robot avance de 3,5m
     10 void _loop() {
                                                                       Image 2
                       Image 1

    ∫ Image 1

 Image 2
```



3)Trouvez la bonne définition et reliez par un trait (2pts).

Séquence d'instruction et boucles

Algorithme

Je suis une suite d'opération à appliquer dans un ordre déterminé pour résoudre un problème et je peux être traduit, grâce à un langage de programmation en un programme exécutable par un système informatique.

Les ordres qui me constituent peuvent être déclenchés les uns à la suite des autres ou répétés un nombre de précis de fois ou indéfiniment.

Je suis un nom associé à une valeur qui sera enregistré dans la mémoire d'un système. Cette valeur peut être utilisée pour définir une valeur précise à un actionneur.