



## Étude sur le kit robotique Ergo JR

Desprez, T. (2019).

Pour toutes questions, contact [thibault.desprez@gmail.com](mailto:thibault.desprez@gmail.com) ou sur [www.thibaultdesprez.com](http://www.thibaultdesprez.com).

Veuillez renseigner votre numéro individuel ci-dessous.

Numéro individuel: (composé de 4 chiffres)

.....

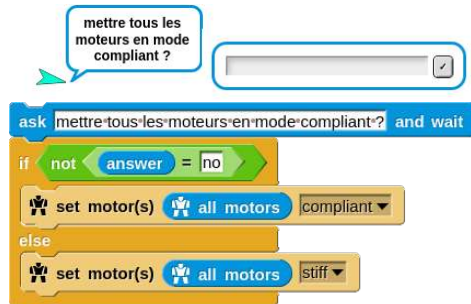
<input type="checkbox"/>	0	<input type="checkbox"/>	1	<input type="checkbox"/>	2	<input type="checkbox"/>	3	<input type="checkbox"/>	4	<input type="checkbox"/>	5	<input type="checkbox"/>	6	<input type="checkbox"/>	7	<input type="checkbox"/>	8	<input type="checkbox"/>	9
<input type="checkbox"/>	0	<input type="checkbox"/>	1	<input type="checkbox"/>	2	<input type="checkbox"/>	3	<input type="checkbox"/>	4	<input type="checkbox"/>	5	<input type="checkbox"/>	6	<input type="checkbox"/>	7	<input type="checkbox"/>	8	<input type="checkbox"/>	9
<input type="checkbox"/>	0	<input type="checkbox"/>	1	<input type="checkbox"/>	2	<input type="checkbox"/>	3	<input type="checkbox"/>	4	<input type="checkbox"/>	5	<input type="checkbox"/>	6	<input type="checkbox"/>	7	<input type="checkbox"/>	8	<input type="checkbox"/>	9
<input type="checkbox"/>	0	<input type="checkbox"/>	1	<input type="checkbox"/>	2	<input type="checkbox"/>	3	<input type="checkbox"/>	4	<input type="checkbox"/>	5	<input type="checkbox"/>	6	<input type="checkbox"/>	7	<input type="checkbox"/>	8	<input type="checkbox"/>	9

**Question 1.** Qu'appelle-t-on le comportement d'un robot? CHOISI LA ou LES BONNE(S) RÉPONSE(S)

- ☐ C'est la manière qu'il a de se tenir en compagnie d'autres robots.
- ☐ C'est la qualité de son programme (s'il est bien écrit, sans bug...).
- ☐ C'est sa logique de fonctionnement, c'est-à-dire les interactions entre son corps physique, l'environnement et son programme informatique qui donne des instructions.
- ☐ C'est l'ensemble des actions qu'il effectue en fonction de son environnement.
- ☐ Aucune réponses n'est correctes
- ☐ Ne sais pas

**Question 2.** Qu'est ce qu'une variable? CHOISI LA ou LES BONNE(S) RÉPONSE(S)

- ☐ Une valeur qui peut varier
- ☐ Un bloc
- ☐ Aucune réponses n'est correctes
- ☐ Un programme
- ☐ Un algorithme
- ☐ Ne sais pas

**Question 3.** Snap vous demande, si tous les moteurs doivent être mis en compliant

si votre réponse... CHOISI LA ou LES BONNE(S) RÉPONSE(S)

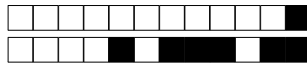
- ☐ est "no" alors tous les moteurs passent en mode stiff
- ☐ n'est pas "no" alors tous les moteurs passent en mode compliant
- ☐ n'est pas "yes" ou "no" alors tous les moteurs passent en mode stiff
- ☐ est "yes" alors tous les moteurs passent en mode compliant
- ☐ Ne sais pas

**Question 4.** Que produisent ces instructions? CHOISI LA ou LES BONNE(S) RÉPONSE(S)

- ☐ Le robot clignote 3 fois en bleu en 6 secondes
- ☐ Le robot clignote 3 fois en bleu en 3 secondes
- ☐ Tous les moteurs s'allument en bleu, puis s'éteignent, 3 fois
- ☐ Tous les moteurs s'allument en bleu, puis s'éteignent, en 2 secondes
- ☐ Ne sais pas

**Question 5.** La boucle sensori-motrice.

- ☐ Je sais ce qu'est une boucle sensori-motrice, je l'ai étudié en classe.
- ☐ Je sais ce qu'est une boucle sensori-motrice, je l'ai étudié par mes propres recherches.
- ☐ Je ne sais pas ce qu'est une boucle sensori-motrice, mais je vais essayé de deviner.
- ☐ Je ne sais pas ce qu'est une boucle sensori-motrice, je reponds "Ne sais pas" à la question suivante.



Question 6. Parmi ces 10 exemples, où y a-t-il une ou plusieurs boucles sensori-motrice: CHOISI LA ou LES BONNE(S) RÉPONSE(S)

☐

```
script variables position
set position to present_position of motor(s) m1
forever
if position = 0
set motor(s) m1 compliant
else
set motor(s) m1 stiff
set position(s) position of motor(s) m1 in 1 seconds | wait ? x
```

☐

```
script variables position
set motor(s) m1 compliant
forever
set position to pick random -90 to 90
if -30 < position < 30
set color leds of motor(s) m1 in green
set position(s) position of motor(s) m1 in 1 seconds | wait ? x
```

☐

```
script variables position
set position to present_position of motor(s) m1
forever
if position = 0
set motor(s) m1 compliant
else
set motor(s) m1 stiff
set position(s) position of motor(s) m1 in 1 seconds | wait ? x
```

☐

```
script variables position
set position to 0
forever
if present_position of motor(s) m1 = position
set motor(s) m1 compliant
else
set motor(s) m1 stiff
set position(s) position of motor(s) m1 in 1 seconds | wait ? x
```

☐

```
script variables position
set motor(s) m1 compliant
forever
set position to present_position of motor(s) m1
set color leds of motor(s) m1 in red
wait 0.5 secs
set color leds of motor(s) m1 in off
wait 0.5 secs
```

☐

```
script variables position
set motor(s) m1 compliant
forever
set position to present_position of motor(s) m1
if -30 < position < 30
set color leds of motor(s) m1 in green
```

☐

```
script variables color
set motor(s) m2 stiff
set position(s) 0 of motor(s) m2 in 2 seconds | wait ? ✓
forever
set color to color of motor(s) m1
if color = green
wait 1 secs
```

☐

```
script variables color
set motor(s) m2 stiff
forever
set color to color of motor(s) m1
if color = green
set position(s) 0 of motor(s) m2 in 2 seconds | wait ? ✓
```

☐

```
script variables color
forever
set color to color of motor(s) m1
if color = green
repeat 10
set color leds of motor(s) m5 in color
wait 0.5 secs
set color leds of motor(s) m5 in off
wait 0.5 secs
```

☐

```
script variables color
set color to color of motor(s) m1
forever
if color = green
repeat 10
set color leds of motor(s) m5 in color
wait 0.5 secs
set color leds of motor(s) m5 in off
wait 0.5 secs
```