CamScanner

# Structures de données dynamiques : (4 pts)

Exercice: Dans une université, les étudiants sont représentés sous forme d'une Pile de Files (Chaque

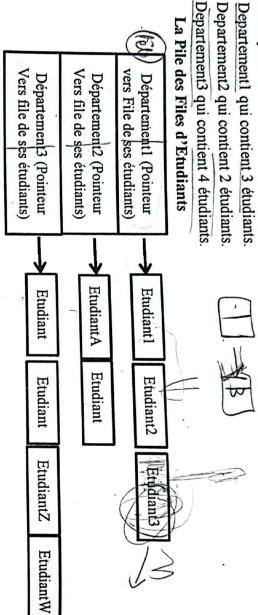
elément de la pile est une file). La Pile Pile\_Departements contient les départements, et chaque file

contient les étudiants du département.

V Chaque département est représenté par son nom (partie données)

Chaque étudiant est représenté par son nom (partie données).

Exemple: Université contient 3 départements

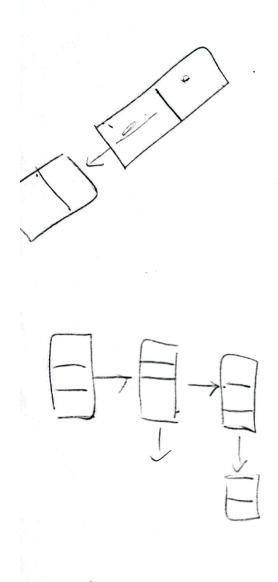


#### Questions:

- Définir une telle structure de données
- département dans lequel il existe. Réaliser une fonction de recherche d'un étudiant de nom E dans cette structure et donne le
- même nom E, la fonction donne le premier trouvé Si E n'existe pas, la fonction donne une chaine vide. S'il y a plusieurs étudiants qui portent le

Les caractéristiques (fonctionnement) des Piles et des Files doivent être respectées

d'ajout d'étudiant, ou de suppression de département ou de suppression d'étudiant ..... NB. Réalisez uniquement la fonction de recherche d'un étudiant (pas d'ajout de département ou



#### Structures de fichiers: (4pts)

LOVE

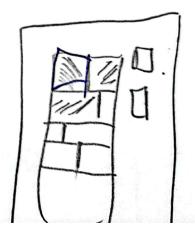
#### Exercice:

Soit n le numéro d'un bloc d'un fichier LOV-C (Liste-ordonnée de blocs, format variable des articles sans chevauchement) et d le déplacement de l'article dans ce bloc. On utilise deux positions pour indiquer la taille des enregistrements, et ainsi la taille des blocs reste toujours fixe.

Ecrire un algorithme (déclaration, action) qui: affiche l'article d'adresse (n) d)



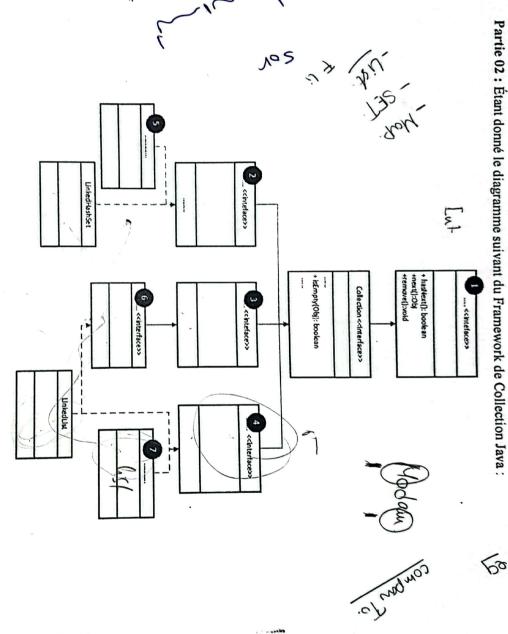
F, n,



- a) En langage de programmation Java, qu'est-ce qu'un constructeur?
  b) Écrivez une méthode Java qui prend une chaîne donnée en entrée, puis vérifie si cette chaîne est un palindrome ou non. Exemple : MALAYALAM et MADAM sont des mots palindromes. Note: Votre méthode doit être de type booleen

Partie 02 : Étant donné le diagramme suivant du Framework de Collection Java :

4



# → Répondez aux questions suivantes :

Complétez les noms des classes dans le tableau suivant :

made 1

| Nom de la Class | Numéro de la Class |
|-----------------|--------------------|
|                 | 1                  |
|                 | 2                  |
|                 | 3                  |
|                 | 4                  |
|                 | 5                  |
|                 | .6                 |
|                 | 7                  |

the distribution of the second of the fact of the second of the second

O 61.00 VA

- Donnez deux méthodes qui existent dans l'interface Collection.
   Selon le diagramme et votre réponse à la question précédente, l
- Selon le diagramme et votre réponse à la question précédente, listez toutes les méthodes possibles qui sont implémentées par la classe 7.

Epreuve : Informatique Concours d'accès aux écoles supérieures en informatique

Page: 5/6

broadig.

FAVENSE

Soumia.

CamScanner

### Exercice 1: (5 points)

On désire copier certains blocks de données d'un disque périphérique (D1) vers un autre disque (D2)

Pour cela, on utilise un DMA à 2 canaux. Il est demandé de faire un schéma complet des composants nécessaires pour les transferts utilisant le DMA. Le DMA peut exécuter 4 commandes différentes (Read, Write, Seek, Stop).

D1 et D2 sont identiques de 256 pistes et 64 secteurs. La mémoire centrale admet des adresses à 32 bits Le registre d'état des différents canaux et des périphériques est de 8 bits.

On désire copier un fichier de 512 Octets de D1 vers D2 Proposez un schéma de transfert avec le DMA avec canaux avec le contenu des registres; ainsi

que la MC, bus, périphériques, CPU,...) (3 pts)

Expliquez clairement les phases de transfert

(2 pts) Donnez toutes les phases de transfert sous la supervision du DMA avec les détails des registres internes

## Exercice 2: (3 points)

(outputs) Moteurs DC ROBO Per sur and Capteurs infra-rouge (IR) gauche et droits orientés vers le sol (Inputs) 2 Si les 2 capteurs à 0 : Le système proposé est app<u>elé robot suiveu</u>. Tant que l'axe du robot est sur la piste noire, il est en marche avant. Dès qu'il y a <u>déviation</u> à gauche ou à droite, les moteurs droit ou gauche doivent être activé pour qu'il revienne sur la piste noire, et cela <u>apuelque soit la forme de la piste noire</u>. (type binarie avec vitess constante). On suppose que les moteurs de type DC sont soit activé soit non surface blanche): marche avant (MA); les 2 moteurs activés. Capteur gauche à 0 : Capteur droit a 0 réflexion (bit 1) noire: aucune réflexion (bit 0); sinon (surface blanche Capteurs IR :gauche et droits orientés vers le sol : si sur surface Tant que le robot est sur la ligne noire Les 2 capteurs à 1(sur IR gauche -0 TD (tourne à droite ;moteur de gauche activé) droit TG (tourne à gauche; moteur de droit STOP Stop Action ΙΞ

autres types de composants. (1.5 pt) Question : donnez la table de vérité du système (1.5 pt); puis, implémenter ce système à l'aide d'une ROM ou