

Commencé le	vendredi 14 janvier 2022, 16:31
État	Terminé
Terminé le	vendredi 14 janvier 2022, 16:48
Temps mis	17 min 35 s
Points	11,33/20,00
Note	5,67 sur 10,00 (57%)

Question **1**

Correct

Note de 2,00 sur 2,00

Sur quel(s) principe(s) de base est construit le logiciel de contrôle des robots ?

- ☒ A. La hiérarchisation de boucles "Perception - Décision - Action" ✓
- ☐ B. La programmation orientée objet
- ☒ C. La programmation récurrente ✓

Votre réponse est correcte.

Les réponses correctes sont :

La hiérarchisation de boucles "Perception - Décision - Action",

La programmation récurrente

Question **2**

Partiellement correct

Note de 1,00 sur 2,00

Dans le contexte des Microservices, le FaaS est un modèle de conception où :

- ☒ A. Les microservices fonctionnels sont développés pour le cloud. ✗
- ☐ B. Les services SOA sont des Microservices fonctionnels.
- ☐ C. Les microservices sont des services fonctionnels.
- ☒ D. Les fonctions sont considérées comme des services. ✓

Votre réponse est partiellement correcte.

Vous avez sélectionné trop d'options.

La réponse correcte est :

Les fonctions sont considérées comme des services.

Question **3**

Correct

Note de 2,00 sur 2,00

En quoi consiste le clone-and-own dans le développement d'applications ?

- ☐ A. L'application est modifiée pour ajouter des paramètres pour la prise en compte des nouveaux besoins.
- ☒ B. L'application originale est dupliquée et modifiée manuellement pour répondre aux nouveaux besoins. ✓
- ☐ C. L'application est supprimée et implémentée du nouveau pour répondre aux nouveaux besoins.

Votre réponse est correcte.

La réponse correcte est :

L'application originale est dupliquée et modifiée manuellement pour répondre aux nouveaux besoins.



Question **4**

Correct

Note de 2,00 sur 2,00

Quelle est l'approche d'implémentation de la variabilité qui a été intégrée au sein de la plateforme Mobioos-Forge ?

- ☐ A. Mobioos-Forge utilise une approche annotative basées sur la création des mico-sevices.
- ☒ B. Mobioos-Forge utilise une approche annotative basées sur des décorations dans le code qui ne modifient pas le code directement. ✓
- ☐ C. Mobioos-Forge utilise une approche annotative basées sur des annotations textuelles supplémentaires dans le code.

Votre réponse est correcte.

La réponse correcte est :

Mobioos-Forge utilise une approche annotative basées sur des décorations dans le code qui ne modifient pas le code directement.

Question **5**

Correct

Note de 2,00 sur 2,00

Quelles sont les principes des approches compositionnelles pour l'implémentation de la variabilité dans le code source de la ligne de produits ?

- ☐ A. La variabilité dans le code source de la ligne de produits est implémentée avec des directives #IFDEF qui sont associées aux fragments de code des features.
- ☒ B. La variabilité dans le code source de la ligne de produits est implémentée en créant des fragments de code séparés et qui sont associées aux features. ✓
- ☐ C. La variabilité dans le code source de la ligne de produits est implémentée en utilisant un produit maximal 150%.

Votre réponse est correcte.

La réponse correcte est :

La variabilité dans le code source de la ligne de produits est implémentée en créant des fragments de code séparés et qui sont associées aux features.



Question **6**

Incorrect

Note de 0,00 sur 2,00

R2Devops est une approche qui permet de :

- ☒ A. Développer des applications dont le code source contient des opérations de CI/CD. ✗
- ☒ B. Gérer des pipelines d'un ensemble de projets depuis un seul endroit. ✓
- ☒ C. considérer les jobs comme des ressources documentées et versionnées. ✓
- ☒ D. Automatiser complètement la configuration les pipelines CI/CD. ✗

Votre réponse est incorrecte.

Les réponses correctes sont :

Gérer des pipelines d'un ensemble de projets depuis un seul endroit.

,

considérer les jobs comme des ressources documentées et versionnées.



Question **7**

Partiellement correct

Note de 1,33 sur 2,00

En Pharo :

- ☒ A. On peut faire évoluer automatiquement et @run time des programmes utilisant des libraries avec des méthodes Deprecated. ✓
- ☐ B. Pharo a été créé par IBM.
- ☒ C. Les nombres peuvent être de type primitifs int, float, ... ou instances de classes ✗
- ☒ D. On peut tout inspecter. ✓
- ☐ E. Le typage est fortement statique.
- ☒ F. Tout est objet ✓

Votre réponse est partiellement correcte.

Vous avez sélectionné trop d'options.

Les réponses correctes sont :

On peut tout inspecter. ,

On peut faire évoluer automatiquement et @run time des programmes utilisant des libraries avec des méthodes Deprecated. ,

Tout est objet



Question 8

Partiellement correct

Note de 1,00 sur 2,00

L'approche MicroMiner se distingue, principalement, par :

- ☐ A. Identification des Microservices en fixant le nombre de classes par Microservice.
- ☒ B. Identification des Microservices en combinant les recommandations de l'architecte (expert) et le calcul de métriques pour évaluer leur qualité. ✗
- ☐ C. En proposant en plus de l'identification des Microservices, des méthodes de refactoring du code pour constituer l'implémentation des Microservices.
- ☒ D. Identification des Microservices en déterminant les types des services fournis par les classes. ✓

Votre réponse est partiellement correcte.

Vous avez sélectionné trop d'options.

La réponse correcte est :

Identification des Microservices en déterminant les types des services fournis par les classes.

Question 9

Incorrect

Note de 0,00 sur 2,00

Qu'implique l'aspect temps-réel des systèmes de contrôle des robots ?

- ☒ A. Réagir immédiatement à des changements d'état ✗
- ☒ B. S'exécuter le plus rapidement possible ✗
- ☒ C. Respecter des contraintes de temps d'exécution ✓

Votre réponse est incorrecte.

La réponse correcte est :

Respecter des contraintes de temps d'exécution



Question **10**

Incorrect

Note de 0,00 sur 2,00

Pour un robot, sur quel élément central s'appuie la commande dans l'espace des tâches ?

- ☐ A. La génération de trajectoires
- ☐ B. Le modèle décrivant les propriétés géométriques / physiques du robot
- ☒ C. La coordination de mouvements



Votre réponse est incorrecte.

La réponse correcte est :

Le modèle décrivant les propriétés géométriques / physiques du robot

◀ TiersTemps_Contrôle Continu HAI908I _26 Octobre 2021__Documents non autorisés

Aller à...



ContrôleContinu_QCM_HAI908_14 Janvier 2022_TiersTemps ▶

