

Nom :

Prénom :

Classe :

→ **Après avoir réalisé les 5 étapes, appeler le professeur.**

Étape 1 :

Ouvrir sa session

Étape 2 :

Ouvrir le fichier « Evaluation.sb2 », il se trouve dans le dossier public de la classe

Étape 3 :

Changer la valeur de consigne du capteur à ultrasons. Remplacer 5cm par 12 cm.

Étape 4 :

Téléverser le programme et tester le fonctionnement du robot.

Étape 5 :

Ci-dessous, tracer des traits afin d'associer l'extension au type de fichier correspondant

- | | | |
|------|---|------------------------------|
| .odt | ○ | ○ Fichier son |
| .sb2 | ○ | ○ Fichier texte |
| .mp3 | ○ | ○ Fichier vidéo |
| .jpg | ○ | ○ Programme Scratch - Mblock |
| mp4 | ○ | ○ Fichier image |

Nom :

Prénom :

Classe :

Question 1 :

Comment se nomme le composant du robot qui lui permet de s'arrêter en cas d'obstacle ?

Question 2 :

Donner une définition de l'élément trouvé à la **question 1**

Un testeur dispose de 3 robots aspirateurs différents. Il a examiné les programmes utilisés par les robots, **ils sont identiques**. En voici un extrait :



Robot 1	Robot 2	Robot 3
Le robot cogne contre les obstacles. Des marques apparaissent sur le robot et sur les obstacles.	Le robot s'arrête juste sur l'obstacle. Il n'y a pas de choc. La poussière est aspirée au plus près de l'obstacle.	Le robot s'arrête avant l'obstacle. La poussière n'est pas correctement aspirée.

A l'aide du programme et du tableau ci-dessus.

Question 3 :

Identifier le robot ayant les meilleures performances.

Question 4 :

Justifier le choix