

ALGO  
QCM

1. La construction d'une liste itérative n'est pas basée sur ?

- (a) L'ajout d'un élément à la première place d'une liste
- (b) La récupération du reste de la liste
- (c) L'insertion d'un élément à la  $K^{ième}$  place

2. Une opération sans argument est ?

- (a) impossible
- (b) une constante
- (c) une variable
- (d) partielle

3. L'implémentation d'une liste itérative sous la forme d'une liste chaînée, n'est pas possible ?

- (a) faux
- (b) vrai

4. L'implémentation d'une liste récursive sous la forme d'un tableau d'éléments, est ?

- (a) statique
- (b) chaînée
- (c) contiguë
- (d) dynamique

5. Quelles opérations définissent un vecteur ?

- (a) entier
- (b) longueur
- (c) vect
- (d) changer-ième

6. Dans un axiome, on doit remplacer la variable par une opération interne lorsque l'on applique ?

- (a) un observateur à une opération interne ayant deux arguments définis
- (b) un observateur à une opération interne n'ayant uniquement qu'un argument prédéfini
- (c) un observateur à une opération interne n'ayant uniquement qu'un argument défini
- (d) un observateur n'ayant qu'un argument prédéfini à une opération interne

7. L'implémentation sous forme de liste chaînée est ?

- (a) statique
- (b) extatique
- (c) contiguë
- (d) dynamique

8. L'implémentation d'une liste itérative sous la forme d'un tableau d'éléments, est ?

- (a) statique
- (b) chaînée
- (c) contiguë
- (d) dynamique

9.) Que représentent opé1 et opé2 dans l'axiome suivant (dans lequel e est un élément et l une liste)  $\text{opé1}(\text{opé2}(e, l)) = e$  ?

- (a) opé1 = premier, opé2 = tête
- (b) opé1 = cons, opé2 = premier
- (c) opé1 = premier, opé2 = cons
- (d) opé1 = fin, opé2 = premier

10. Une liste est une structure intrinsèquement ?

- (a) Récursive
- (b) Itérative
- (c) Répétitive
- (d) Alternative



# QCM N°10

lundi 7 novembre 2016

## Question 11

Les solutions de l'équation différentielle  $y'' - 3y' + 2y = 0$  sur  $\mathbb{R}$  sont les fonctions de la forme

- a.  $k_1 e^{-x} + k_2 e^{-2x}$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- b.  $k_1 e^x + k_2 e^{2x}$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- c.  $(k_1 \cos(x) + k_2 \sin(2x))$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- d.  $e^x (k_1 \cos(2x) + k_2 \sin(2x))$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- e. rien de ce qui précède

## Question 12

Les solutions de l'équation différentielle  $y'' - 4y' + 4y = 0$  sur  $\mathbb{R}$  sont les fonctions de la forme

- a.  $k_1 e^x + k_2 e^{2x}$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- b.  $k_1 \cos(2x) + k_2 \sin(2x)$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- c.  $(k_1 x + k_2) e^{2x}$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- d.  $e^x (k_1 \cos(2x) + k_2 \sin(2x))$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- e. rien de ce qui précède

## Question 13

Les solutions de l'équation différentielle  $y'' + y' - 6y = 0$  sur  $\mathbb{R}$  sont les fonctions de la forme

- a.  $k_1 e^{-2x} + k_2 e^{3x}$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- b.  $(k_1 x + k_2) e^{2x}$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- c.  $e^{-2x} (k_1 \cos(3x) + k_2 \sin(3x))$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- d.  $k_1 e^{2x} + k_2 e^{-3x}$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- e. rien de ce qui précède

## Question 14

Les solutions de l'équation différentielle  $y''(x) + y(x) = 0$  sur  $\mathbb{R}$  sont les fonctions de la forme

- a.  $k_1 e^x + k_2 e^{-x}$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- b.  $k_1 \cos(x) + k_2 \sin(x)$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- c.  $(k_1 x + k_2) e^x$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- d. rien de ce qui précède

## Question 15

Les solutions de l'équation différentielle  $y''(x) + 6y'(x) + 9y(x) = 0$  sur  $\mathbb{R}$  sont les fonctions de la forme

- a.  $k_1 e^{4x} + k_2 e^{-3x}$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- b.  $e^{-3x}(k_1 \cos(4x) + k_2 \sin(4x))$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- c.  $(k_1 x + k_2) e^{-3x}$  où  $(k_1, k_2) \in \mathbb{R}^2$
- d. rien de ce qui précède

## Question 16

Les solutions de l'équation différentielle  $2xy' + y = 0$  sur  $\mathbb{R}_+^*$  sont les fonctions de la forme

- a.  $k\sqrt{x}$  où  $k \in \mathbb{R}$ .
- b.  $kx^2$  où  $k \in \mathbb{R}$ .
- c.  $ke^{x^2}$  où  $k \in \mathbb{R}$ .
- d.  $\frac{k}{\sqrt{x}}$  où  $k \in \mathbb{R}$ .
- e. rien de ce qui précède

## Question 17

Les solutions de l'équation différentielle  $(1 + x^2)y' - y = 0$  sur  $\mathbb{R}$  sont les fonctions de la forme

- a.  $ke^{\arctan(x)}$  où  $k \in \mathbb{R}$
- b.  $\frac{k}{1+x^2}$  où  $k \in \mathbb{R}$
- c.  $ke^{1+x^2}$  où  $k \in \mathbb{R}$
- d.  $ke^{1/(1+x^2)}$  où  $k \in \mathbb{R}$
- e. rien de ce qui précède

## Question 18

Les solutions de l'équation différentielle  $y' - 2y = 0$  sur  $\mathbb{R}$  sont les fonctions de la forme

- a.  $ke^{x/2}$  où  $k \in \mathbb{R}$ .
- b.  $ke^{-x/2}$  où  $k \in \mathbb{R}$ .
- c.  $ke^{2x}$  où  $k \in \mathbb{R}$ .
- d.  $ke^{-2x}$  où  $k \in \mathbb{R}$ .
- e. rien de ce qui précède

## Question 19

Au voisinage de 0, on a

- a.  $\ln(1+x) = x - \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + o(x^3)$
- b.  $\ln(1+x) = x - \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} + o(x^3)$
- c.  $\ln(1+x) = x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} + o(x^3)$
- d.  $\ln(1+x) = x + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + o(x^3)$
- e. rien de ce qui précède

## Question 20

Au voisinage de 0, on a

- a.  $\frac{1}{1+x} = 1 + x + x^2 + o(x^2)$
- b.  $\frac{1}{1+x} = x + x^2 + o(x^2)$
- c.  $\frac{1}{1+x} = 1 - x + x^2 + o(x^2)$
- d.  $\frac{1}{1+x} = -x + x^2 + o(x^2)$
- e. rien de ce qui précède

31. She went out \_\_\_\_\_ the fact that it was raining.
- a. although
  - ✓ b. despite
  - c. in despite
  - d. despite of
32. I was late, \_\_\_\_\_ the others were on time.
- a. despite
  - b. althought
  - ✓ c. though
  - d. even thought
33. They managed it \_\_\_\_\_ my absence.
- a. Despite of
  - b. although
  - ✓ c. in spite of
  - d. in despite of
34. 'You did it!'
- ✓ a. 'I didn't enjoy it much, though'
  - b. 'I didn't enjoy it much, although'
  - c. 'Despite I didn't enjoy it much'
  - d. None of the above
35. 'I'll go, \_\_\_\_\_ his objecting to my presence.'
- a. Despite of
  - b. though
  - c. although
  - ✓ d. despite
36. Which one doesn't make a sense?
- a. Mary is rich, while John is poor.
  - b. Mary is rich, but John is poor.
  - c. Mary is rich. John, on the other hand, is poor.
  - ✓ d. Mary is rich even though John is poor.
37. Which one doesn't make a sense?
- ✓ a. Take your umbrella. However, you'll get wet.
  - b. Take your umbrella. Otherwise, you'll get wet.
  - c. Take your umbrella, or else you'll get wet.
  - d. You'll get wet unless you take your umbrella.
38. Despite the declining population of Japan, Tokyo's population \_\_\_\_\_ getting larger.
- a. Isn't
  - ✓ b. is
  - c. doesn't
  - d. none of the above
39. Although Japan \_\_\_\_\_ a lot of oil, oil isn't found in Japan.
- a. use
  - ✓ b. uses
  - c. don't use
  - d. doesn't use

40. Columbia exports a lot of emeralds, while South Africa \_\_\_\_\_ gold.

- a. doesn't export
- b. don't export
- c. exports
- d. none of the above

## Lecture 2

1. The Elaboration Likelihood Model
  - a. is a general theory of how people process communication information
  - b. was developed by John Cacioppo and Richard Petty
  - c. helps us understand the conditions underlying the persuasiveness of messages
  - d. All of the above
2. The two major routes to persuasion in the Elaboration Likelihood Model are
  - a. Central and peripheral
  - b. Central and cranial
  - c. Peripheral and autonomic
  - d. Autonomic and cranial
3. The first stage of the Elaboration Likelihood Model is
  - a. Motivation to engage in message processing
  - b. Environmental awareness
  - c. Ability
  - d. None of the above
4. According to the Elaboration Likelihood Model, if I am engaged in really trying to understand a message, I am engaged in which type of thinking?
  - a. Central
  - b. Message
  - c. Issue-relevant
  - d. All of the above
5. Which of the following was NOT found when researching the Elaboration Likelihood Model?
  - a. The peripheral cue assessments always play a role in the outcome
  - b. The peripheral cue assessments don't always play a role in the outcome
  - c. The outcome is relatively short term
  - d. The outcome is not necessarily enduring or impactful

## Lecture 3

6. The main ideas you need to convey that are the substantive part of your major purpose of your presentation are
  - a. Talking points
  - b. Discussion points
  - c. Sub-points
  - d. Facilitation points
7. If you are a disorganized speaker, you lose what quality as a speaker?
  - a. Reliability
  - b. Credibility
  - c. Likeability
  - d. Believability
8. An organizational framework answers the question(s)
  - a. Where are my ideas connected?
  - b. How are my ideas connected?
  - c. What ideas stem from other ideas?
  - d. All of the above
9. Ideas that are organized by importance are organized
  - a. Spatially
  - b. Temporally
  - c. Hierarchically
  - d. Causally

10. Ideas that are organized over time are organized
- a. Spatially
  - b. Temporally
  - c. Hierarchical
  - d. Causally

## Q.C.M n°4 de Physique

41- La dérivée par rapport à la variable t de la fonction  $f(\dot{\theta}(t)) = 2\left(\dot{\theta}(t)\right)^3$  s'écrit :

- a)  $\frac{df}{dt} = 6(\dot{\theta}(t)) \ddot{\theta}$
- b)  $\frac{df}{dt} = 6(\dot{\theta}(t))^2$
- c)  $\frac{df}{dt} = 6(\dot{\theta}(t))^2 \ddot{\theta}$

42- Le vecteur accélération d'un mouvement de vitesse  $\vec{V} = \begin{pmatrix} V_x(t) = -R\omega \sin(\omega t) \\ V_y(t) = R\omega \cos(\omega t) \end{pmatrix}$ , tels que R et  $\omega$  sont des constantes positives s'écrit

- |  |  |
|--|--|
| <span style="color: red;">x</span> a) $\vec{a} = \begin{pmatrix} R\omega^2 \cos(\omega t) \\ -R\omega^2 \sin(\omega t) \end{pmatrix}$    | <span style="color: red;">x</span> b) $\vec{a} = \begin{pmatrix} R\omega \cos(\omega t) \\ -R\omega \sin(\omega t) \end{pmatrix}$        |
| <span style="color: blue;">c)</span> b) $\vec{a} = \begin{pmatrix} -R\omega^2 \sin(\omega t) \\ -R\omega^2 \cos(\omega t) \end{pmatrix}$ | <span style="color: blue;">d)</span> c) $\vec{a} = \begin{pmatrix} -R\omega^2 \cos(\omega t) \\ -R\omega^2 \sin(\omega t) \end{pmatrix}$ |

43- Le vecteur vitesse d'un mouvement circulaire de rayon R admet en coordonnées polaires l'expression suivante :

- a)  $\vec{V} = \begin{pmatrix} V_\rho = R\dot{\theta} \\ V_\theta = 0 \end{pmatrix}$
- b)  $\vec{V} = \begin{pmatrix} V_\rho = 0 \\ V_\theta = R\dot{\theta} \end{pmatrix}$
- c)  $\vec{V} = \begin{pmatrix} V_\rho = -R(\dot{\theta})^2 \\ V_\theta = 0 \end{pmatrix}$

44- L'équation de la trajectoire d'un mouvement d'équations horaires  $\begin{pmatrix} x(t) = R \sin(\omega t) \\ y(t) = R \cos(\omega t) \end{pmatrix}$   
(Où R et  $\omega$  sont des constantes positives) est :

- a)  $x^2 + y^2 = 1$
- b)  $x + y = R$
- c)  $x^2 + y^2 = R^2$

45- L'équation d'une trajectoire elliptique est de la forme :

- a)  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 0$
- b)  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1$
- c)  $\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{a^2} = 1$

46- Dans la base de Frenet  $(\vec{u}_T, \vec{u}_N)$ , le vecteur unitaire tangentiel  $\vec{e}_T$  vérifie :

- a)  $\frac{d\vec{u}_T}{dt} = \dot{\theta} \vec{u}_N$
- b)  $\frac{d\vec{u}_T}{dt} = \vec{0}$
- c)  $\frac{d\vec{u}_T}{dt} = -\dot{\theta} \vec{u}_N$

47- La norme du vecteur vitesse d'un mouvement en spirale est  $V = A\omega e^{\omega t}$  ( $\omega$  et  $A$  sont des constantes positives). Le vecteur accélération en base de Frenet admet comme composantes :

a)  $\vec{a} = \begin{pmatrix} a_T = 0 \\ a_N = \frac{A^2 \cdot \omega^2 \cdot e^{2\omega t}}{R} \end{pmatrix}$  (R : rayon de courbure de la trajectoire)

b)  $\vec{a} = \begin{pmatrix} a_T = A\omega^2 \cdot e^{\omega t} \\ a_N = \frac{A^2 \cdot \omega^2 \cdot e^{2\omega t}}{R} \end{pmatrix}$

c)  $\vec{a} = \begin{pmatrix} a_T = A\omega^2 \cdot e^{\omega t} \\ a_N = \frac{A^2 \cdot \omega^2 \cdot e^{2\omega t}}{R^2} \end{pmatrix}$

48- La loi de composition des vitesses est donnée par :  $\vec{V}_a$

a)  $\vec{V}_a = \vec{V}_r - \vec{V}_e$       b)  $\vec{V}_a = \vec{V}_e - \vec{V}_r$        $\cancel{\textcircled{b}}$   $\vec{V}_a = \vec{V}_r + \vec{V}_e$

49- Dans la loi de composition des vitesses, la vitesse d'entraînement représente

- a) la vitesse du repère mobile par rapport au repère fixe
- b) la vitesse du point matériel M par rapport au repère mobile
- c) la vitesse de rotation du point matériel M
- d) la vitesse du point matériel M par rapport au repère fixe

50- Dans l'expression de la vitesse d'entraînement  $\vec{V}_e$ , le terme :  $\vec{\Omega} \wedge o'M$ , représente

- a) la vitesse du point M par rapport au repère mobile
- b) la vitesse de rotation du repère mobile par rapport au repère fixe
- c) la vitesse de translation du repère mobile par rapport au repère fixe

# QCM Electronique – InfoS1

Pensez à bien lire les questions ET les réponses proposées

On considère le schéma suivant (Q1 à Q5) :

On donne :

$$I_1 = 10 \text{ mA}$$

$$I_3 = 5 \text{ mA}$$

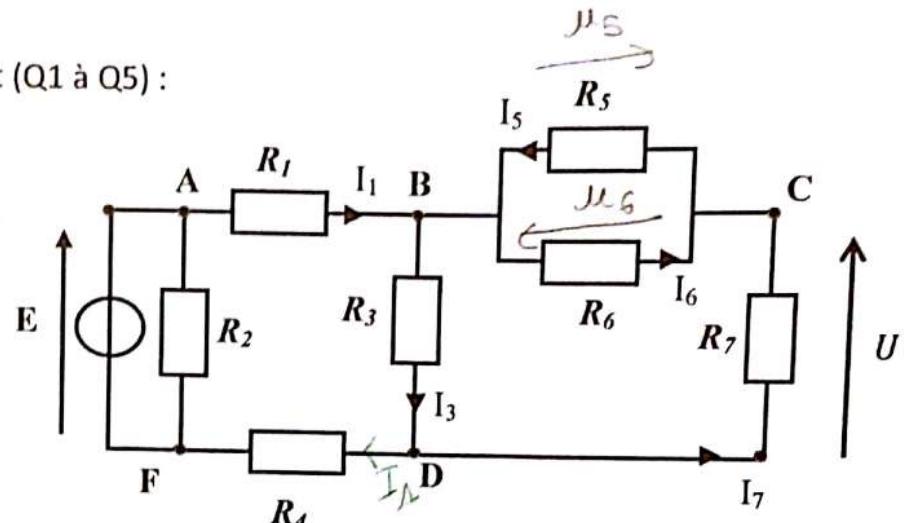
$$I_6 = 2,5 \text{ mA}$$

$$E = 15V$$

$$R_1 = 1k\Omega$$

$$R_3 = 500\Omega$$

$$R_6 = 400\Omega$$



Q1. Choisir l'affirmation correcte.

- a-  $I_5 = -2,5 \text{ mA}$
- b-  $I_5 = 2,5 \text{ mA}$

- c-  $I_5 = -5 \text{ mA}$
- d-  $I_5 = 5 \text{ mA}$

Q2. Choisir l'affirmation correcte :

- a-  $R_5 = R_6$
- b-  $R_5 = -R_6$

- c-  $R_5 = 2.R_6$
- d-  $R_5 = -2.R_6$

Q3. Choisir l'affirmation correcte :

- a-  $U = -2,5V$
- b-  $U = 1,5V$

- c-  $U = 7,5V$
- d-  $U = 2,5V$

$$U_3 - U_6 - U = 0$$

Q4. Choisir l'affirmation correcte : chaque rép à dire, par 10

- a-  $R_4 = 1k\Omega$
- b-  $R_4 = 500\Omega$

- c-  $R_4 = 2,5k\Omega$
- d-  $R_4 = 7,5k\Omega$

Q5. Choisir l'affirmation correcte :

- a-  $R_1$  et  $R_2$  sont en série
- b-  $R_2$  et  $R_3$  sont en parallèle

- c-  $R_3$  et  $R_7$  sont en parallèle
- d-  $R_5$  et  $R_6$  sont en parallèle

Q6. Quelle est la formule correcte (toutes les résistances sont en Ohm), le courant en (Ampère), la tension est en (Volt):

a-  $U = \frac{R_1 \cdot R_2 \cdot I}{R_1 + R_2 + R_3}$

c-  $U = \frac{(R_1 + R_2) \cdot I}{R_1 \cdot R_2 + R_3^2}$

b-  $U = \frac{(R_1 + R_2) \cdot I}{R_1 \cdot R_2}$

d-  $U = \frac{I \cdot (R_2 \cdot R_3 + R_4^2)}{R_1 \cdot R_2 + R_3^2}$

Q7. On considère le circuit ci-contre :

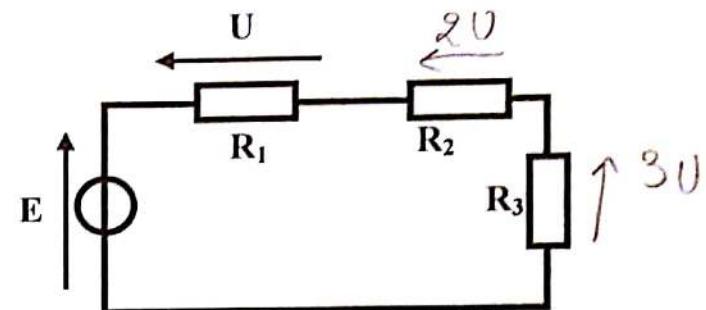
On donne :

$E = 3V$

$R_2 = 2 k\Omega$

$R_1 = 1 k\Omega$

$R_3 = 3 k\Omega$



Choisir la proposition correcte.

a-  $U = 2V$

c-  $U = 3V$

b-  $U = 0,5V$

d-  $U = 1,5V$

On considère le circuit ci-contre (Q8 & Q9)

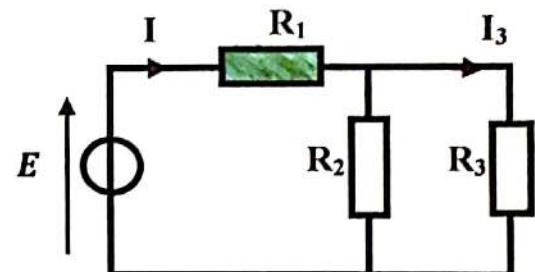
$E = 10 V$

$R_2 = 2 k\Omega$

$I = 5 mA$

$R_3 = 3 k\Omega$

$R_1 = 800 \Omega$



Q8. La résistance équivalente vue par le générateur de tension  $E$  vaut :

a-  $R_{eq} = 2 k\Omega$

c-  $R_{eq} = 5,8 k\Omega$

b-  $R_{eq} = 1,6 k\Omega$

d-  $R_{eq} = 1,2 k\Omega$

Q9. L'intensité du courant  $I_3$  est ::

a-  $I_3 = 3 mA$

c-  $I_3 = 2,6 mA$

b-  $I_3 = 2 mA$

d-  $I_3 = 1,7 mA$

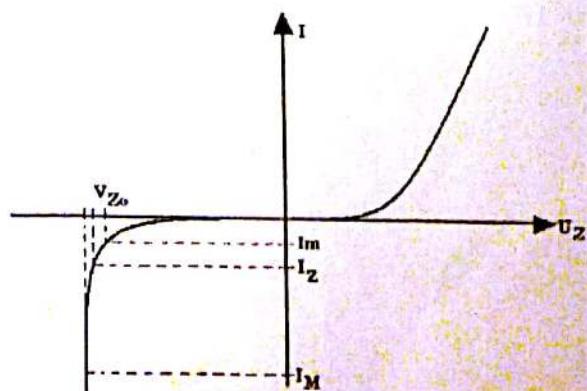
Q10. La caractéristique tension-intensité d'un dipôle inconnu est représentée ci-dessous. Il s'agit d'un dipôle :

a- Passif non linéaire

b- Passif linéaire

c- Actif linéaire

d- Actif non linéaire



# Architecture des ordinateurs

Lundi 7 novembre

11.  $123_4 =$

- A.  $10111_2$
- B.  $11001_2$
- C.  $10011_2$
- D.  $11011_2$

12.  $AC13_{16} =$

- A.  $126423_8$
- B.  $126023_8$
- C.  $1010110000010011_8$
- D.  $1010110100010011_2$

13.  $724_8 =$

- A.  $1D3_{16}$
- B.  $1D4_{14}$
- C.  $111010100_2$
- D.  $011100100100_2$

14. En supposant que  $18_b = 28_4$ , quelle est la valeur de la base  $b$  ?

- A. 9
- B. Impossible
- C. 7
- D. 8

15. En supposant que  $101_a = 401_b$ , quelle est la valeur minimale de la base  $a$  avec  $b > 4$  ?

- A.  $a_{\min} = 2$
- B. Impossible
- C.  $a_{\min} = 5$
- D.  $a_{\min} = 10$

A\*

Architecture des ordinateurs - EPITA - SI - 2016/2017

16.  $11101001010_2 - 1111010100_2 =$

- A.  $1001110110_2$
- B.  $1100110110_2$
- C.  $1011110110_2$
- D.  $1101110110_2$

$$\begin{array}{r} 11101001010 \\ - 1111010100 \\ \hline 01101110110 \end{array}$$

17.  $1011100010_2 / 100_2 =$

- A.  $10111001_2$
- B.  $10111000_2$
- C.  $10111010_2$
- D.  $101110001_2$

$$\begin{array}{r} 1011100010 \\ \overline{100} \\ 1011100010 \\ \overline{100} \\ 00100 \\ \hline 0 \end{array}$$

18.  $1110110_2 + 1110111_2 + 1001011_2 + 101110_2 =$

- A.  $101100010_2$
- B.  $101110110_2$
- C.  $101100110_2$
- D.  $101100100_2$

$$\begin{array}{r} 1110111 \\ 1110110 \\ 1110111 \\ 1001011 \\ + 101110 \\ \hline 101100110 \end{array}$$

19.  $521_8 + 324_8 + 217_8 =$

- A.  $2265_8$
- B.  $1264_8$
- C.  $2264_8$
- D.  $1265_8$

$$\begin{array}{r} 521 \\ 324 \\ + 217 \\ \hline 1264 \end{array}$$

$\begin{array}{r} 36 \\ 36 \\ \hline 72 \end{array}$

$\begin{array}{r} 21 \\ 21 \\ \hline 42 \end{array}$

$\begin{array}{r} 14 \\ 14 \\ \hline 28 \end{array}$

$\begin{array}{r} 29 \\ 29 \\ \hline 58 \end{array}$

$\begin{array}{r} 15 \\ 15 \\ \hline 30 \end{array}$

$\begin{array}{r} 16 \\ 16 \\ \hline 32 \end{array}$

$\begin{array}{r} 4 \\ 4 \\ \hline 8 \end{array}$

20.  $B29_{16} + A5C_{16} + ED2_{16} =$

- A.  $3457_{16}$
- B.  $3456_{16}$
- C.  $2457_{16}$
- D.  $2456_{16}$

$$\begin{array}{r} B29 \\ A5C \\ + ED2 \\ \hline 2457 \end{array}$$