

Nom:

Matricule:

Labo 1 - ROS Bases

Quiz de sortie

1. Quel est le rôle principal du ROS master ?

- A. Planifier les mouvements du robot
- B. Gérer les pilotes matériels
- C. Fournir la résolution de noms et les informations de connexion entre les nodes
- D. Visualiser les données des capteurs

2. Quelle commande est utilisée pour lister tous les nodes ROS actuellement en cours d'exécution ?

roscd list

3. Quelle commande utiliserais-je pour me placer dans le répertoire d'un package ROS appelé `ros_pkg` ?

- A. `rosls ros_pkg`
- B. `roscd ros_pkg`
- C. `roscd ros_pkg`
- D. `roscd ros_pkg`

4. En ROS, qu'est-ce qu'un topic ?

- A. Un fichier de configuration pour un package
- B. Un canal de communication pour diffuser des messages
- C. Un répertoire contenant le code source
- D. Un processus qui contrôle le matériel

Nom:

Matricule:

5. Lesquelles des affirmations suivantes sont les plus probablement vraies (cochez toutes celles qui sont vraies) :

- A. Un node ROS qui interface avec un capteur s'abonne principalement aux données
- B. Un node ROS qui interface avec un capteur publie principalement des données
- C. Un node ROS qui interface avec un actionneur s'abonne principalement aux données
- D. Un node ROS qui interface avec un actionneur publie principalement des données

6. Quel type de message serait le plus probablement utilisé pour publier la sortie d'une caméra ?

- A. geometry_msgs/Twist
- B. sensor_msgs/Image
- C. nav_msgs/Odometry
- D. sensor_msgs/LaserScan

7. Quelle est la différence entre un node ROS et un package ROS ?

Un node ROS est un exécutable qui se trouve à l'intérieur d'un package ROS

8. Quelle est la relation entre un message (fichier .msg) et un topic ?

Un fichier .msg définit la structure de données d'un type de message pouvant être communiqué (publié ou auquel on peut s'abonner). Un "topic" est un canal de communication spécifique sur lequel les données sont transmises.