أسئلة مادة الروبوت للعام الدراسي ١٤٤٦هـ

الوحـــدة الأولى (درس Mouse trap)

س١/ في الفقرات من (١) إلى (١٦) ضعي الدائرة أمام الإجابة التي تمثل البديل الصحيح :

١	اسم المشروع الموضح بالصورة هو			
	(أ) mini golf	(ب) mouse trap	(جـ) door alarm	(د) spider
٢	عدد المحركات المستخدمة في روبوت mouse trap			
	(أ) محرك واحد	(ب) محركين	(جـ) ثلاث محركات	(د) أربع محركات
٣	اسم الجهاز التالي			
	(أ) NXT	(ب) EV3	(جـ) حساس اللمس.	(د) حساس الصوت .
٤	تشير هذه الصورة إلى ...			
	(أ) حساس الضوء light sensor	(ب) حساس الصوت sound sensor	(جـ) محرك motor	(د) حساس اللمس touch sensor
٥	تشير هذه الصورة إلى			
	(أ) Angle Beam	(ب) Flat Beam	(جـ) L Beam	(د) Beam
٦	وظيفة الأيقونة التالية هي ...			
	(أ) إصدار الصوت sound	(ب) انتظار الروبوت wait	(جـ) إظهار صورة display	(د) حركة الروبوت move

٧	اسم الحساس الموضح بالصورة ...			
	(أ)حساس اللمس Touch sensor	(ب)حساس الصوت Sound sensor	(جـ) حساس الضوء Light sensor	(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor
٨	لفتح جهاز NXT نستخدم			
	)أ) مفتاح السهم الأيمن	(ب) مفتاح السهم الأيسر	(جـ) المفتاح لبرتقالي(Enter)	(د) المفتاح السفلي
٩	وظيفة الأيقونة التالية			
	(أ) إصدار الصوت sound	(ب) انتظار الروبوت wait	(جـ) إظهار صورة display	(د) حركة الروبوت move
١٠	عدد المفاتيح الموجودة بجهاز NXT			
	(أ) ثلاث مفاتيح	(ب) أربع مفاتيح	)جـ) خمسة مفاتيح	)د) ستة مفاتيح
١١	وظيفة الأيقونة التالية			
	(أ) إصدار الصوت.	(ب) انتظار الروبوت.	(جـ) إظهار صورة .	(د) حركة الروبوت.
١٢	لقياس شدة الضوء نستخدم حساس			
	(أ) اللمس.Touch	(ب) الصوت Sound	(جـ) الضوء Light	(د) الموجات فوق الصوتية Ultrasonic
١٣	اسم الحساس الموضح بالصورة....			
	(أ) حساس اللمس Touch sensor	(ب) حساس الصوت Sound sensor	(جـ) حساس الضوء Light sensor	(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor
١٤	وظيفة الأيقونة التالية			
	(أ) إصدار الصوت sound	(ب) انتظار الروبوت wait	(جـ) إظهار صورة display	(د) حركة الروبوت move

١٥	تشير هذه الصورة إلى ...			
	(أ) Angle Beam	(ب) Flat Beam	(جـ) L Beam	(د) Beam
١٦	فائدة أيقونة الـ loop في برنامج NXT programming			
	(أ) التكرار	(ب) الحركة	(جـ) قياس الضوء	(د) قياس الأطوال

س٢/ صلي كل فقرة من العمود الأول بما يناسبها من العمود الثاني:

العمود الأول	العمود الثاني
(١)	(أ) أمر التكرار Loop
(٢)	(ب) حساس المسافة ultrasonic sensor
(٣)	(جـ) إظهار صورة Display
(٤)	(د) حساس اللمس Touch sensor
(٥)	(هـ) حركة الروبوت Move
	(و) أمر إصدار صوت Sound

س٣/ صلي كل فقرة من العمود الأول بما يناسبها من العمود الثاني:

العمود الأول	العمود الثاني
(١) حساس الصوت sound sensor	(أ)
(٢) Flat Beam	(ب)
(٣) محرك motor	(جـ)
(٤) لتسجيل صوت نستخدم الأمر	(د)
(5) روبوت mouse trap	(هـ)
(6) تروس Gears	(و)
	(ز)

س٤ /: ضعي الحرف (ص) إذا كانت العبارة صحيحة والحرف (خ) إذا كانت العبارة خاطئة:

١.الروبوت هو جهاز أو آلة يمكن أن تحل محل الإنسان في بعض المواقف. ( )

٢. عدد الحساسات المستخدمة في جهاز NXT ثلاث حساسات. ( )

٣. من أهداف مادة الروبوت تنمية مهارات العمل اليدوي. ( )

٤. لبرمجة الروبوت نستخدم برنامج(NXT programming) ( )

٥. . يحتوي جهاز NXT على ثلاثة مفاتيح فقط ( )

٦. نستخدم حساس الضوء light sensor للتمييز بين اللونين الأبيض و الأسود. ( )

معلمة المادة :

شيخة العمودي

أسئلة مادة الروبوت للعام الدراسي ١٤٤٦هـ

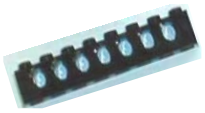
الوحـــدة الثانية (درس Top Spinner)

س١/ في الفقرات من (١) إلى (١١) ضعي الدائرة أمام الإجابة التي تمثل البديل الصحيح:

١	اسم الحساس الموضح بالصورة هو...			
	(أ) حساس اللمس Touch sensor	(ب) حساس الصوت Sound sensor	(جـ) حساس الضوء Light sensor	(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor
٢	وظيفة الأيقونة التالية هي...			
	(أ) إصدار الصوت	(ب) انتظار الروبوت	(جـ) إظهار صورة	(د) حركة الروبوت
٣	لفتح جهاز NXT نستخدم			
	(أ) مفتاح السهم الأيمن	(ب) مفتاح السهم الأيسر	(جـ) المفتاح البرتقالي(Enter)	(د) المفتاح السفلي
٤	عدد المفاتيح الموجودة بجهاز NXT			
	(أ) ثلاثة مفاتيح	(ب) أربعة مفاتيح	(جـ) خمسة مفاتيح	(د) ستة مفاتيح
٥	وظيفة الأيقونة التالية هي			
	(أ) إصدار الصوت	(ب) انتظار الروبوت	(جـ) إظهار صورة	(د) حركة الروبوت
٦	لقياس شدة الضوء نستخدم حساس			
	(أ) اللمس Touch.	(ب) الصوت Sound	(جـ) الضوء Light	(د) الموجات فوق الصوتية Ultrasonic

٧	جهاز الـ Top Spinner يحتوي على ...			
	(أ) محرك واحد	(ب) محركين	(جـ) ثلاثة محركات	(د) أربعة محركات
٨	اسم الحساس الموضح بالصورة هو			
	(أ) حساس اللمس Touch sensor	(ب) حساس الصوت Sound sensor	(جـ) حساس الضوء Light sensor	(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor
٩	وظيفة الأيقونة التالية هي....			
	(أ) حركة الروبوت	(ب) تسجيل صوت	(جـ) إصدار صوت	(د) إظهار صورة
١٠	تشير هذه الصورة إلى			
	(أ) Angle Beam	(ب) Flat Beam	(جـ) L Beam	(د) Beam
١١	من خلال دراستك لمادة الروبوت اسم المشروع الموضح بالصورة هو ...			
	(أ) Top Spinner	(ب) mouse trap	(جـ) door alarm	(د) spider

س٢/ صلي كل فقرة من العمود الأول بما يناسبها من العمود الثاني:

العمود الأول	العمود الثاني
(١)	(أ) الأمر المستخدم في البرمجة للتحكم في محركين
(٢)	(ب) Beam
(٣)	(جـ) أمر إظهار صورة
(٤) 	(د) برنامج NXT Programming
(٥)	(هـ) أمر الاختيار (Switch)
(٦)	(و) إصدار صوت (Sound)
	(ز)أمر التكرار (Loop)
	(ح) حساس الضوء Light sensor

س٣/ صلي كل فقرة من العمود الأول بما يناسبها من العمود الثاني:

العمود الأول	العمود الثاني
(١) Flat Beam	(أ)
(٢) Top Spinner	(ب)
(٣) Angle Beam	(جـ)
(٤) لتسجيل صوت نستخدم الأمر	(د)
(٥) أمر إصدار صوت (Sound)	(هـ)
(٦) العجلات Wheels	(و)
	(ز)

س٤/ ضعي الحرف (ص) إذا كانت العبارة صحيحة والحرف (خ) إذا كانت العبارة خاطئة:

١. عدد الحساسات المستخدمة في جهاز NXT ثلاث حساسات. ( )

٢. نستخدم حساس الضوء light sensor للتمييز بين اللونين الأبيض و الأسود. ( )

٣. الروبوت هو جهاز أو آلة يمكن أن تحل محل الإنسان في بعض المواقف. ( )

٤. فائدة حساس الصوت(Sound sensor) هو قياس شدة الضوء. ( )

٥. تستخدم التروس(Gears) لنقل الحركة بين المحركات. ( )

٦. أيقونة الحركة Move تفيدنا في اختيار الحركة أمام أو خلف أو إيقاف الحركة . ( )

٧. لاختيار Axel بطول (٤) نختار Axel ذو اللون الرمادي. ( )

معلمة المادة :

شيخة العمودي