

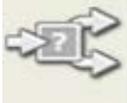
الوحدة الأولى (التعرف على مكونات روبوت NXT + التعرف على أيقونات البرمجة ووظائفها)

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

<p>في برنامج NXT programming فائدة أيقونة الـ loop ..... </p>				١
(أ) التكرار	(ب) الحركة	(ج) قياس الضوء	(د) قياس الأطوال	
<p>اسم الحساس الموضح بالصورة هو..... </p>				٢
(أ) حساس اللمس Touch sensor	(ب) حساس الصوت Sound sensor	(ج) حساس الضوء Light sensor	(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor	
<p>وظيفة الأيقونة التالية هي..... </p>				٣
(أ) إصدار الصوت	(ب) انتظار الروبوت	(ج) إظهار صورة	(د) حركة الروبوت	
<p>لفتح جهاز NXT نستخدم ..... </p>				٤
(أ) مفتاح السهم الأيمن	(ب) مفتاح السهم الأيسر	(ج) المفتاح البرتقالي (Enter)	(د) المفتاح السفلي	
<p>عدد المفاتيح الموجودة بجهاز NXT ..... </p>				٥
(أ) ثلاثة مفاتيح	(ب) أربعة مفاتيح	(ج) خمسة مفاتيح	(د) ستة مفاتيح	
<p>وظيفة الأيقونة التالية ..... </p>				٦
(أ) إصدار الصوت	(ب) انتظار الروبوت	(ج) إظهار صورة	(د) حركة الروبوت	

لقياس شدة الضوء نستخدم حساس .....				٧
(أ) اللمس Touch.	(ب) الصوت Sound	(ج) الضوء Light	(د) الموجات فوق الصوتية Ultrasonic	
 اسم الحساس الموضح بالصورة .....				٨
(أ) حساس اللمس Touch sensor	(ب) حساس الصوت Sound sensor	(ج) حساس الضوء Light sensor	(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor	
 اسم الحساس الموضح بالصورة .....				٩
(أ) حساس اللمس Touch sensor	(ب) حساس الصوت Sound sensor	(ج) حساس الضوء Light sensor	(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor	
 وظيفة الأيقونة التالية هي .....				١٠
(أ) حركة الروبوت	(ب) تسجيل صوت	(ج) إصدار صوت	(د) إظهار صورة	
 تشير هذه الصورة إلى ....				١١
(أ) Angle Beam	(ب) Flat Beam	(ج) L Beam	(د) Beam	

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

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

س ٣ / صلي كل فقرة من العمود الأول بما يناسبها من العمود الثاني:

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

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

١. عدد الحساسات المستخدمة في جهاز NXT ثلاثة 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 المواقع. ( )
٤. فائدة حساس الصوت ( Sound sensor ) هو قياس شدة الضوء. ( )
٥. تستخدم التروس (Gears) لنقل الحركة بين المحركات. ( )
٦. أيقونة الحركة Move تفيدينا في اختيار الحركة أمام أو خلف أو إيقاف الحركة . ( )
٧. لاختيار Axel بطول (٤) نختار Axel ذو اللون الرمادي. ( )

إعداد المعلمة :

شيخة العمودي

الوحدة الثانية ( روبوت Door Alarm )

س ١ / في الفقرات من (١) إلى (٦) ضعي الدائرة أمام الإجابة التي تمثل البديل الصحيح:

إلى ماذا تشير هذه الصورة .....				١
				
Beam (د)	L Beam (ج)	Flat Beam (ب)	Angle Beam (أ)	
وظيفة الأيقونة التالية هي .....				٢
				
حركة الروبوت (د)	إظهار صورة (ج)	انتظار الروبوت (ب)	إصدار الصوت (أ)	
وظيفة الأيقونة التالية هي.....				٣
				
حركة الروبوت (د)	إظهار صورة (ج)	انتظار الروبوت (ب)	إصدار الصوت (أ)	
اسم الروبوت في الصورة المجاورة.....				٤
				
spider (د)	door alarm (ج)	mouse trap (ب)	mini golf (أ)	
وظيفة الأيقونة التالية هي.....				٥
				
حركة الروبوت (د)	إظهار صورة (ج)	انتظار الروبوت (ب)	إصدار الصوت (أ)	
ما نوع الحساس المستخدم في روبوت door alarm .....				٦
				
حساس الموجات فوق الصوتية (د) ultrasonic sensor	حساس الضوء (ج) Light sensor	حساس الصوت (ب) Sound sensor	حساس اللمس (أ) Touch sensor	

س ٢ / صلي كل فقرة من العمود الأول بما يناسبها من العمود الثاني:

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

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

١. الحساس المستخدم في روبوت door alarm هو حساس اللمس. ( )
٢. الروبوت موجود في منازلنا. ( )
٣. حساس الصوت مسئول عن شدة الضوء. ( )
٤. يحتوي جهاز NXT على ثلاثة مفاتيح. ( )
٥. عدد الحساسات المستخدمة في جهاز NXT ثلاثة حساسات. ( )



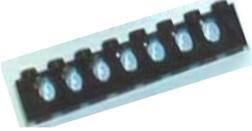
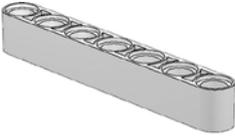
إعداد المعلمة:  
شيخة العمودي

الوحدة الثالثة ( روبوت Mini Golf )

س ١ / في الفقرات من (١) إلى (٦) ضعي الدائرة أمام الإجابة التي تمثل البديل الصحيح:

				١
من خلال دراستك لمادة الروبوت ما اسم المشروع الموضح بالصورة.....				
spider (د)	door alarm (ج)	mouse trap (ب)	mini golf (أ)	
				٢
كم عدد المحركات المستخدمة في روبوت Mini Golf .....				
(أ) محرك واحد	(ب) محركين	(ج) ثلاثة محركات	(د) أربعة محركات	
				٣
وظيفة الأيقونة التالية هي.....				
(أ) إصدار الصوت	(ب) انتظار الروبوت	(ج) إظهار صورة	(د) حركة الروبوت	
				٤
إلى ماذا تشير هذه الصورة .....				
(أ) حساس الضوء	(ب) حساس الصوت	(ج) محرك	(د) حساس اللمس	
				٥
وظيفة الأيقونة التالية هي.....				
(أ) إصدار الصوت	(ب) انتظار الروبوت	(ج) إظهار صورة	(د) حركة الروبوت	
				٦
اسم الحساس الموضح بالصورة هو.....				
(أ) حساس اللمس Touch sensor	(ب) حساس الصوت Sound sensor	(ج) حساس الضوء Light sensor	(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor	

س ٢ / صلي كل فقرة من العمود الأول بما يناسبها من العمود الثاني:

العمود الثاني	العمود الأول
(أ) روبوت mini golf	(١) 
(ب) Beam	(٢) 
(ج) Wheel	(٣) 
(د) برنامج NXT Programming	(٤) 
(هـ) Flat Beam	(٥) 
(و) Angle Beam	(٦) 
(ز) إظهار صورة display	
(ح) أمر التكرار (Loop)	

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

١. يحتوي روبوت Mini golf على محرك واحد فقط. ( )

٢. الروبوت هو جهاز أو آلة يمكن أن تحل محل الإنسان في بعض المواقع. ( )

٣. مداخل الحساسات موجودة في ١, ٢, ٣, ٤. ( )

٤. لبرمجة الروبوت نستخدم برنامج NXT programming ( )



إعداد المعلمة:

شيخة العمودي