

المهارات الرقمية	المادة:	بسم الله الرحمن الرحيم  وزارة التعليم Ministry of Education	المملكة العربية السعودية
1447 اختبار فكري	الاختبار:		وزارة التعليم
رابع ابتدائي	الصف:		إدارة التعليم
ساعتان	الزمن:		مدرسة:
الثاني ١٤٤٧	الفترة:		

اسم الطالب	درجة الطالب	١٥٦
------------	-------------	-----

٣٠ درجات	السؤال الأول: اختر الإجابة الصحيحة:		
١- اللبنة التي تُستخدم لجعل الروبوت ينعطف وتسمح بالتحكم في سرعة المحركين بشكل مستقل هي:			
(أ) drive distance cm (مسافة القيادة)	(ب) show sensor data (إظهار بيانات المستشعر)	(ج) steer distance cm (مسافة التوجيه)	(د) stop (توقف)
٢- ما هو الاختصار من لوحة المفاتيح لبدء عملية تسجيل الصوت؟			
(أ) Ctrl + S	(ب) Ctrl + C	(ج) Ctrl + R	
٣- قبل البدء بالتسجيل، يجب التأكد من توصيل ماذا بجهاز الحاسب؟			
(أ) الطابعة	(ب) الميكروفون	(ج) الماسح الضوئي	
٤- يتكون المربع كما هو مذكور في الدرس من:			
(أ) أربعة جوانب وأربع زوايا متساوية	(ب) ثلاثة جوانب وزوايا حادة	(ج) ضلعين طويلين وضلعين قصيرين	(د) خط مستقيم واحد
٥- تتحكم لبنة "مسافة القيادة بالسنتيمتر" في معاملين هما:			
(أ) السرعة والوقت	(ب) الوقت والمسافة	(ج) السرعة والمسافة	(د) الاتجاه والوقت
٦- اللبنة التي يمكن استخدامها لجعل الروبوت يتحرك لمسافة محددة في هذا المشروع هي:			
(أ) steer distance cm	(ب) show text	(ج) drive distance cm	(د) play sound
٧- عند تطبيق عامل تصفية على الصورة فإننا:			
(أ) نحذف الصورة	(ب) نضيف تأثيرًا بصريًا عليها	(ج) نغلق البرنامج	(د) نغير اسم الملف
٨- أي من المستشعرات التالية يُستخدم لاكتشاف العوائق أمام الروبوت؟			
(أ) مستشعر الألوان	(ب) مستشعر الموجات فوق الصوتية	(ج) مستشعر الجيروسكوب	(د) مستشعر اللمس
٩- أي أداة تُستخدم لجعل الصورة أفتح أو أغمق؟			
(أ) السطوع	(ب) القص	(ج) النسخ	(د) الطباعة
١٠- أي مما يلي مثال على عامل تصفية؟			
(أ) الطباعة	(ب) النسخ	(ج) الحفظ	(د) تأثير الرسم الزيتي
١١- وظيفة تعديل اللون في الصورة هي:			
(أ) تغيير ألوان الصورة	(ب) حذف جزء من الصورة	(ج) تصغير الصورة	(د) إغلاق الملف
١٢- عند زيادة التباين في الصورة، فإننا:			
(أ) نجعل الفرق بين الألوان أوضح	(ب) نحذف الصورة	(ج) نصغر الخط	(د) نغلق الحاسب
١٣- ما هي الأداة الأنسب استخدامها عندما تكون الصورة صغيرة و غبر واضحة؟			
(أ) أداة القص	(ب) أداة الرسم	(ج) أداة الحفظ	(د) أداة التكبير

١٤- لكي يعطف الروبوت إلى جهة اليمين، يجب أن تكون سرعة المحرك الأيسر:

- (أ) أسرع من سرعة المحرك أيمن (ب) أبطأ من سرعة المحرك أيمن (ج) مساوية لسرعة المحرك أيمن (د) صفرًا

١٥- في برنامج إكسل، الرمز الذي يُستخدم لقسمة الأرقام هو:

- (أ) ° (ب) - (ج) / (د) +

١٦- ما هو الإجراء الذي يجب أن يقوم به الروبوت عند وصوله إلى نهاية الجانب الأول؟

- (أ) التوقف تمامًا (ب) الرجوع للخلف (ج) الانعطاف إلى اليسار (د) الانعطاف إلى اليمين

١٧- لإنشاء مشروع جديد في أوبن روبيرتا لاب، نختار الأمر New (جديد) من قائمة:

- (أ) View (عرض) (ب) Edit (تحرير) (ج) Start (ابدأ) (د) Control (تحكم)

١٨- عند الرغبة في إرسال المقطع الصوتي للآخرين، نختار أمر:

- (أ) فتح موقع الملف (ب) مشاركة (ج) تكرار

١٩- أين نجد برنامج "مسجل الصوت" في نظام ويندوز؟

- (أ) في سلة المحذوفات (ب) في قائمة "ابدأ" (ج) في لوحة التحكم

٢٠- كم عدد المحركات التي يمتلكها الروبوت الافتراضي في أوبن روبيرتا لاب؟

- (أ) محرك واحد (ب) محركين (ج) ثلاثة محركات (د) أربعة محركات

٢١- تُستخدم معظم الروبوتات بشكل أساسي في:

- (أ) المنازل فقط (ب) المصانع (ج) المدارس فقط (د) الحدائق العامة

٢٢- لضبط خصائص اللبنة بصورة سليمة وجعل الروبوت يستدير بالمقدار الصحيح، تحتاج إلى:

- (أ) تغيير لون الروبوت (ب) اختبار الروبوت والعثور على السرعة الصحيحة (ج) حذف المقطع البرمجي (د) إيقاف تشغيل المحاكاة

٢٣- تندرج لبنات الحركة والإضاءة والأصوات في برنامج أوبن روبيرتا لاب تحت فئة:

- (أ) التحكم (Control) (ب) الرياضيات (Math) (ج) الحدث (Action) (د) المستشعرات (Sensors)

٢٤- الجزء المسؤول عن التحكم في الروبوت ويُعتبر الوحدة الرئيسية في روبوت ليجو مايند ستورم يسمى:

- (أ) وحدة التحكم (EV3 Brick) (ب) المحرك الكبير (ج) مستشعر اللمس (د) شاشة المحاكاة

٢٥- نجد لبنة مسافة التوجيه بالسنتيمتر (steer distance cm) ضمن فئة:

- (أ) Sensors (المستشعرات) (ب) Control (التحكم) (ج) Logic (المنطق) (د) Action (الحدث)

٢٦- ما وظيفة زر "إعادة الضبط" في بيئة المحاكاة؟

- (أ) حفظ المشروع (ب) استعادة الموضع الافتراضي للروبوت ومسح المشهد (ج) زيادة سرعة الروبوت (د) تغيير لون الروبوت

٢٧- لفتح نافذة عرض المحاكاة في بيئة أوبن روبيرتا لاب، نضغط على زر:

- (أ) EV3 (ب) SIM (ج) Save (د) Login

٢٨- عند جعل الصورة أكثر وضوحًا، ماذا نعدّل غالبًا؟

- (أ) الصوت (ب) الإضاءة (ج) حجم الخط (د) الطباعة

٢٩- للانتقال بين الشرائح نستخدم

- (أ) الفأرة (ب) القائمة (ج) الشريحة

٣٠- لتغيير اسم الملف الصوتي، نضغط بزر الفأرة الأيمن ونختار:

(أ) حذف	(ب) مشاركة	(ج) إعادة التسمية
---------	------------	-------------------

السؤال الثاني: ضع علامة (صح) أو (خطأ):

#	العبارة	الإجابة
١	يمكنك إعادة ترتيب الشرائح للعرض التقديمي ماعدا الشريحة الأولى	()
٢	يمكن حفظ الصورة بعد إضافة التأثيرات عليها.	()
٣	في مايكروسوفت إكسل، يُستخدم الرمز (*) لإضافة الأرقام (الجمع).	()
٤	تتشابه لبنة مسافة القيادة (drive distance cm) مع لبنة مسافة التوجيه (steer distance cm) في وظيفتهما العامة للحركة.	()
٥	ليس من الضروري إدراج الملاحظات في الشرائح	()
٦	طريقة إنشاء الجدول باستخدام شبكة الجدول هي أبسط طريقة لإنشاء جدول	()
٧	ضبط السطوع (Brightness) يساعد على جعل الصورة أكثر وضوحاً أو أكثر قتامة.	()
٨	التباين (Contrast) لا يؤثر على الفرق بين المناطق الفاتحة والداكنة في الصورة.	()
٩	تدوير الصورة لا يؤثر على محتوى الصورة وإنما على اتجاهها فقط.	()
١٠	يمكن برمجة المحرك الأيمن والمحرك الأيسر للتحرك بسرعات مستقلة ومختلفة في لبنة steer distance cm.	()
١١	لبنة (steer distance cm) تُستخدم لضبط مسافة التوجيه بالسنتيمتر.	()
١٢	من عيوب برنامج صور مايكروسوفت انه لا يمكنك إيقاف مقطع الفيديو عند تشغيله	()
١٣	تتطلب بيئة أوبن روبيرتا لاب تثبيت برنامج خاص على جهاز الحاسب لاستخدامها.	()
١٤	يستخدم WordArt لجعل النص أكثر جاذبيه	()
١٥	إضافة إطار للصورة يُعد من تحسينات الشكل الجمالي للصورة.	()
١٦	التأثيرات لا تغير مظهر الصورة أبداً.	()
١٧	يتم تنفيذ اللبنة البرمجية المرتبطة معاً بالتسلسل واحدة تلو الأخرى.	()

#	العبرة	الإجابة
١٨	جميع أدوات التحسين تُستخدم لنفس الغرض.	()
١٩	يُستخدم المحرك المتوسط في روبوت ليجو لرفع أو خفض ذراع الروبوت.	()
٢٠	يمكنك حذف الشرائح غير المرغوب فيها من العرض التقديمي.	()
٢١	لا يمكنك تعيين مدة معينة لتأثيرات الانتقالات على الشرائح	()
٢٢	تبدأ المحاكاة في أوبن روبيرتا لاب عندما تضغط على زر بدء المحاكاة.	()
٢٣	4- لا يوجد خيار حفظ الصورة بعد تعديلها في برنامج صور مايكروسوفت	()
٢٤	بعد الانتهاء من تعديل الصورة، لا حاجة لحفظ العمل.	()
٢٥	من الجيد وضع الكثير من التفاصيل على كل شريحة	()
٢٦	يُفضل الضغط على زر إعادة الضبط لمسح الرسومات السابقة قبل تشغيل مقطع برمجي جديد.	()
٢٧	يتم استخدام عرض المحاكاة (Simulation view) في بيئة برمجة أوبن روبيرتا لاب.	()
٢٨	كن مقدما متفاعلا حتى لا يمل جمهورك	()
٢٩	يمكن أن يرى الجمهور ملاحظات مقدم العرض أثناء تقديم العرض التقديمي.	()
٣٠	المستشعر الذي يساعد الروبوت على التفاعل مع الألوان يسمى مستشعر اللمس.	()

٥ درجات	السؤال الثالث: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
	(ب)	(أ)
	يُشار إليها بالأحرف (A, B, C) في أعلى الجدول	١. الأعمدة
	يُشار إليها بالأرقام (1, 2, 3) في جانب الجدول	٢. الصفوف
	الرمز المستخدم لطرح الأرقام في إكسل	٣. الخلية النشطة
	الخلية التي تكون محاطة بحدود بارزة وتستقبل البيانات	٤. علامة المساواة (=)
	الرمز الذي يجب أن تبدأ به أي صيغة حسابية	٥. علامة الشرطة (-)

السؤال الرابع: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
الروبوت	Code .1
التوجيه	Steer .2
المقطع البرمجي	Simulation view .3
عرض المحاكاة	Motor .4
المحرك	Robot .5

السؤال الخامس: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
تحتوي على اللبئات الخاصة بالمستشعرات القياسية	.1 فئة الحدث (Action)
تحتوي على اللبئات الخاصة بتسلسل التحكم	.2 فئة التحكم (Control)
يستخدم لمسح العوائق أو الرسومات في المحاكاة	.3 فئة المستشعرات (Sensors)
يستخدم لفتح نافذة عرض المحاكاة	.4 زر SIM
تتضمن لبئات الحركة والإضاءة والأصوات	.5 زر الحذف (Delete)

السؤال السادس: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
speed right	.1 المحرك الأيسر (Left Motor)
يتطلب سرعات متساوية للمحركين	.2 المحرك الأيمن (Right Motor)
يتم من خلال قائمة Edit	.3 مشروع جديد (New Project)
speed left	.4 رسم دائرة كاملة
يحتاج لتعديل سرعات المحركات لتكون متفاوتة ومستمرة	.5 رسم خط مستقيم

السؤال السابع: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
انعطاف لليسار	.1 سرعة أيسر < سرعة أيمن
المسافة التي يقطعها الروبوت	.2 سرعة أيمن < سرعة أيسر
انعطاف لليمين	.3 سرعة أيسر = سرعة أيمن
حركة في خط مستقيم	.4 speed

(ب)	(أ)
سرعة المحرك <input type="text"/>	distance cm .٥

السؤال الثامن: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
تستخدم لتحريك الروبوت للأمام والخلف وضبط سرعته <input type="text"/>	١. أوبن روبيرتا لاب
تستخدم لبرمجة اتجاه الروبوت وسرعته <input type="text"/>	٢. لبنة مسافة التوجيه
بيئة افتراضية لتجربة وتشغيل كود الروبوت <input type="text"/>	٣. لبنة مسافة القيادة
بيئة برمجية تستخدم للتحكم في الروبوت <input type="text"/>	٤. المحاكاة
آلة تقوم بتنفيذ المهام الموكلة إليها <input type="text"/>	٥. الروبوت

السؤال التاسع: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
لبنة للتحكم في الانعطافات <input type="text"/>	١. Edit (تحرير)
تحتوي على لبنات الحركة والتوجيه <input type="text"/>	٢. Action (الحدث)
يعيد الروبوت لمكانه الأصلي <input type="text"/>	٣. steer distance cm
لبنة للتحرك للأمام والخلف فقط <input type="text"/>	٤. drive distance cm
قائمة لإنشاء مشروع جديد <input type="text"/>	٥. زر إعادة الضبط

السؤال العاشر: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
التأثيرات التي تضاف على النصوص والصور داخل الشريحة <input type="text"/>	١. تأثيرات الانتقال
نص بتنسيق فني يمكن تعديله في باوربوينت <input type="text"/>	٢. WordArt
معلومات لا يراها الجمهور أثناء العرض <input type="text"/>	٣. ملاحظات مقدم العرض
الصفحات الفردية التي يتكون منها العرض التقديمي <input type="text"/>	٤. تأثيرات الحركة
التأثيرات التي تحدث عند الانتقال من شريحة إلى أخرى <input type="text"/>	٥. الشرائح

السؤال الحادي عشر: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
يستخدم لإيقاف تشغيل الروبوت <input type="text"/>	١. الزر الرئيس في EV3
يقيس مدى سرعة دوران الروبوت <input type="text"/>	٢. زر الرجوع في EV3

(ب)	(أ)
تستخدم للتنقل عبر خيارات وحدة التحكم	٣. الأزرار الجانبية في EV3
يخفض أو يرفع ذراع الروبوت	٤. المحرك المتوسط
يستخدم لتشغيل الروبوت	٥. مستشعر الجيرسكوب

السؤال الثاني عشر: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
لبنة مسافة التوجيه	١. drive distance cm
Robot base	٢. steer distance cm
لبنة مسافة القيادة	٣. الروبوت الافتراضي
Virtual robot	٤. قاعدة الروبوت
بيئة البرمجة المستخدمة	٥. أوبن روبيرت لاب

السؤال الثالث عشر: رتب الكلمات التالية لتكوين جملة مفيدة:	
١ درجات	
التدوير - الصورة - يساعد - على - تعديل - اتجاه	١

السؤال الرابع عشر: رتب الكلمات التالية لتكوين جملة مفيدة	
١ درجات	
السطوع - يجعل - الصورة - ضبط - أوضح - أكثر مفيدة	١

السؤال الخامس عشر: أكمل الفراغات التالية:	
٢٩ درجات	
المستشعر الذي يقيس مدى سرعة دوران الروبوت هو مستشعر ____.	١
المنطقة التي يتم فيها إضافة اللبنة لإنشاء المقطع البرمجي تسمى منطقة ____.	٢
المحاكاة هي إعادة إنشاء بيئة مشابهة للبيئة الواقعية الحقيقية في بيئة ____.	٣
في باوروينت، يمكن استخدام ____ لإضافة نصوص ذات تأثيرات فنية خاصة.	٤
لتشغيل روبوت ليجو مايند ستورم، يتعين الضغط على الزر ____.	٥
المصطلح الإنجليزي المقابل لكلمة 'المقطع البرمجي' هو ____.	٦
لإدراج لبنة الحركة والانعطاف، نذهب إلى فئة ____ ثم نختار اللبنة المناسبة.	٧
تُستخدم لبنة ____ لتحديد مسافة القيادة بالسنتيمتر.	٨
إذا كانت سرعة المحرك الأيسر 100 وسرعة المحرك الأيمن 40، فإن الروبوت سينعطف باتجاه ____.	٩
لإنشاء مشروع جديد، نختار New من قائمة ____.	١٠

١١	عندما يصل الروبوت إلى نهاية الجانب الثاني، فإنه ينعطف لليمين ____.
١٢	نستخدم أداة ____ لإزالة اللون الأحمر الذي يظهر في العين عند التصوير.
١٣	تُستخدم أداة ____ لتغيير اتجاه الصورة إذا كانت مقلوبة أو مائلة.
١٤	عند الرغبة في حذف جزء غير مهم من الصورة نستخدم أداة ____.
١٥	من أمثلة تحسينات الصورة ضبط ____ لجعلها أوضح.
١٦	تُعد إزالة العين الحمراء من أدوات ____ الصورة.
١٧	قص الصورة يساعد على التركيز على الجزء ____ من الصورة.
١٨	التدوير لا يغيّر محتوى الصورة بل يغيّر ____.
١٩	استخدام أدوات تحسين الصور يجعل الصورة أكثر ____ وأسهل في المشاهدة.
٢٠	مستشعر ____ هو المستشعر المسؤول عن اكتشاف الموجات فوق الصوتية.
٢١	برنامج ____ هو برنامج جداول بيانات يُستخدم لتنظيم المعلومات وتحليلها.
٢٢	تُعرف ____ بأنها آلة تؤدي المهام بشكل مستقل أو بمساعدة بشرية.
٢٣	عند تسجيل الدخول بنجاح في أوبن روبيرتا لاب، يتغير لون أيقونة المستخدم إلى اللون ____.
٢٤	نستخدم أداة ____ لعرض الصورة بشكل أوضح.
٢٥	حتى ينعطف الروبوت، نقوم بتغيير سرعات المحركات في لبنة ____.
٢٦	في جداول البيانات، تتكون ____ من تقاطع الصفوف مع الأعمدة.
٢٧	لجعل الروبوت يسير في منحنى، يجب ضبط سرعات مختلفة للمحركين ____.
٢٨	لجعل الروبوت يرسم مربعاً، يجب أن تكون جميع الجوانب والزوايا ____.
٢٩	لجعل الروبوت يتحرك للأمام في خط مستقيم، يجب أن تكون سرعة كلا المحركين ____.

٥ درجات	السؤال السادس عشر: أكمل الفراغات مستخدماً الكلمات من الصندوق: (القص - السطوع - الفلاتر - التدوير - الألوان)
١	تُستخدم أداة ____ لتعديل اتجاه الصورة.
٢	يساعد ضبط ____ على جعل الصورة أكثر وضوحاً أو أكثر قتامة
٣	تعمل ____ على إضافة تأثيرات جاهزة تجعل الصورة أجمل.
٤	يساعد ____ على حذف جزء من الصورة والتركيز على الجزء المهم
٥	يمكن تحسين ____ لجعل الصورة أكثر دفئاً أو برودة

١٠ درجات	السؤال السابع عشر: أجب عن الأسئلة التالية: الأول.
لماذا نحتاج لاستخدام زر إعادة الضبط في بيئة المحاكاة؟	
.....	
.....	
.....	
.....	
.....	

في المثال المذكور في الدرس للانعطاف لليمين، كم كانت قيمة سرعة المحرك الأيسر وسرعة المحرك الأيمن؟

.....

.....

.....

.....

.....

الثالث.

كيف يتكون عنوان الخلية في برنامج مايكروسوفت إكسل؟

.....

.....

.....

.....

.....

الرابع.

لماذا يحتاج الروبوت إلى تكرار الحركة والانعطاف أربع مرات لرسم المربع؟

.....

.....

.....

.....

.....

الخامس.

كيف يمكن حذف كائن (مثل المربع) من نافذة عرض المحاكاة؟

.....

.....

.....

.....

.....

السادس.

ما الفرق بين تأثيرات الحركة وتأثيرات الانتقال في العروض التقديمية؟

.....

.....

.....

.....

.....

ما هي وظيفة لبنة 'مسافة التوجيه بالسنتيمتر' (steer distance cm)؟

.....

.....

.....

.....

.....

الثامن.

لماذا نحتاج إلى إنشاء حساب في بيئة أوبن روبيرتا لاب؟

.....

.....

.....

.....

.....

التاسع.

ما هو الغرض الأساسي من استخدام جداول البيانات؟

.....

.....

.....

.....

.....

العاشر.

ما الهدف من مشروع الوحدة المذكور في الدرس؟

.....

.....

.....

.....

.....

المهارات الرقمية	المادة:	بسم الله الرحمن الرحيم  وزارة التعليم Ministry of Education	المملكة العربية السعودية
1447 اختبار فكري	الاختبار:		وزارة التعليم
رابع ابتدائي	الصف:		إدارة التعليم
ساعتان	الزمن:		مدرسة:
الثاني ١٤٤٧	الفترة:		

اسم الطالب	درجة الطالب	١٥٦
------------	-------------	-----

٣٠ درجات	السؤال الأول: اختر الإجابة الصحيحة:		
١- اللبنة التي تُستخدم لجعل الروبوت ينعطف وتسمح بالتحكم في سرعة المحركين بشكل مستقل هي:			
(أ) drive distance cm (مسافة القيادة)	(ب) show sensor data (إظهار بيانات المستشعر)	(ج) steer distance cm (مسافة التوجيه)	(د) stop (توقف)
٢- ما هو الاختصار من لوحة المفاتيح لبدء عملية تسجيل الصوت؟			
(أ) Ctrl + S	(ب) Ctrl + C	(ج) Ctrl + R	
٣- قبل البدء بالتسجيل، يجب التأكد من توصيل ماذا بجهاز الحاسب؟			
(أ) الطابعة	(ب) الميكروفون	(ج) الماسح الضوئي	
٤- يتكون المربع كما هو مذكور في الدرس من:			
(أ) أربعة جوانب وأربع زوايا متساوية	(ب) ثلاثة جوانب وزوايا حادة	(ج) ضلعين طويلين وضلعين قصيرين	(د) خط مستقيم واحد
٥- تتحكم لبنة "مسافة القيادة بالسنتيمتر" في معاملين هما:			
(أ) السرعة والوقت	(ب) الوقت والمسافة	(ج) السرعة والمسافة	(د) الاتجاه والوقت
٦- اللبنة التي يمكن استخدامها لجعل الروبوت يتحرك لمسافة محددة في هذا المشروع هي:			
(أ) steer distance cm	(ب) show text	(ج) drive distance cm	(د) play sound
٧- عند تطبيق عامل تصفية على الصورة فإننا:			
(أ) نحذف الصورة	(ب) نضيف تأثيرًا بصريًا عليها	(ج) نغلق البرنامج	(د) نغير اسم الملف
٨- أي من المستشعرات التالية يُستخدم لاكتشاف العوائق أمام الروبوت؟			
(أ) مستشعر الألوان	(ب) مستشعر الموجات فوق الصوتية	(ج) مستشعر الجيروسكوب	(د) مستشعر اللمس
٩- أي أداة تُستخدم لجعل الصورة أفتح أو أغمق؟			
(أ) السطوع	(ب) القص	(ج) النسخ	(د) الطباعة
١٠- أي مما يلي مثال على عامل تصفية؟			
(أ) الطباعة	(ب) النسخ	(ج) الحفظ	(د) تأثير الرسم الزيتي
١١- وظيفة تعديل اللون في الصورة هي:			
(أ) تغيير ألوان الصورة	(ب) حذف جزء من الصورة	(ج) تصغير الصورة	(د) إغلاق الملف
١٢- عند زيادة التباين في الصورة، فإننا:			
(أ) نجعل الفرق بين الألوان أوضح	(ب) نحذف الصورة	(ج) نصغر الخط	(د) نغلق الحاسب
١٣- ما هي الأداة الأنسب استخدامها عندما تكون الصورة صغيرة و غبر واضحة؟			
(أ) أداة القص	(ب) أداة الرسم	(ج) أداة الحفظ	(د) أداة التكبير

١٤- لكي ينعطف الروبوت إلى جهة اليمين، يجب أن تكون سرعة المحرك الأيسر:

(أ) أسرع من سرعة المحرك أيمن	(ب) أبطأ من سرعة المحرك أيمن	(ج) مساوية لسرعة المحرك أيمن	(د) صفرًا
------------------------------	------------------------------	------------------------------	-----------

١٥- في برنامج إكسل، الرمز الذي يُستخدم لقسمة الأرقام هو:

(أ) ٠	(ب) -	(ج) /	(د) +
-------	-------	-------	-------

١٦- ما هو الإجراء الذي يجب أن يقوم به الروبوت عند وصوله إلى نهاية الجانب الأول؟

(أ) التوقف تمامًا	(ب) الرجوع للخلف	(ج) الانعطاف إلى اليسار	(د) الانعطاف إلى اليمين
-------------------	------------------	-------------------------	-------------------------

١٧- لإنشاء مشروع جديد في أوبن روبيرتا لاب، نختار الأمر New (جديد) من قائمة:

(أ) View (عرض)	(ب) Edit (تحرير)	(ج) Start (ابدأ)	(د) Control (تحكم)
----------------	------------------	------------------	--------------------

١٨- عند الرغبة في إرسال المقطع الصوتي للآخرين، نختار أمر:

(أ) فتح موقع الملف	(ب) مشاركة	(ج) تكرار
--------------------	------------	-----------

١٩- أين نجد برنامج "مسجل الصوت" في نظام ويندوز؟

(أ) في سلة المحذوفات	(ب) في قائمة "ابدأ"	(ج) في لوحة التحكم
----------------------	---------------------	--------------------

٢٠- كم عدد المحركات التي يمتلكها الروبوت الافتراضي في أوبن روبيرتا لاب؟

(أ) محرك واحد	(ب) محركين	(ج) ثلاثة محركات	(د) أربعة محركات
---------------	------------	------------------	------------------

٢١- تُستخدم معظم الروبوتات بشكل أساسي في:

(أ) المنازل فقط	(ب) المصانع	(ج) المدارس فقط	(د) الحدائق العامة
-----------------	-------------	-----------------	--------------------

٢٢- لضبط خصائص اللبنة بصورة سليمة وجعل الروبوت يستدير بالمقدار الصحيح، تحتاج إلى:

(أ) تغيير لون الروبوت	(ب) اختيار الروبوت والعثور على السرعة الصحيحة	(ج) حذف المقطع البرمجي	(د) إيقاف تشغيل المحاكاة
-----------------------	---	------------------------	--------------------------

٢٣- تندرج لبنات الحركة والإضاءة والأصوات في برنامج أوبن روبيرتا لاب تحت فئة:

(أ) التحكم (Control)	(ب) الرياضيات (Math)	(ج) الحدث (Action)	(د) المستشعرات (Sensors)
----------------------	----------------------	--------------------	--------------------------

٢٤- الجزء المسؤول عن التحكم في الروبوت ويُعتبر الوحدة الرئيسية في روبوت ليجو مايند ستورم يسمى:

(أ) وحدة التحكم (EV3 Brick)	(ب) المحرك الكبير	(ج) مستشعر اللمس	(د) شاشة المحاكاة
-----------------------------	-------------------	------------------	-------------------

٢٥- نجد لبنة مسافة التوجيه بالسنتيمتر (steer distance cm) ضمن فئة:

(أ) Sensors (المستشعرات)	(ب) Control (التحكم)	(ج) Logic (المنطق)	(د) Action (الحدث)
--------------------------	----------------------	--------------------	--------------------

٢٦- ما وظيفة زر "إعادة الضبط" في بيئة المحاكاة؟

(أ) حفظ المشروع	(ب) استعادة الموضع الافتراضي للروبوت ومسح المشهد	(ج) زيادة سرعة الروبوت	(د) تغيير لون الروبوت
-----------------	--	------------------------	-----------------------

٢٧- لفتح نافذة عرض المحاكاة في بيئة أوبن روبيرتا لاب، نضغط على زر:

(أ) EV3	(ب) SIM	(ج) Save	(د) Login
---------	---------	----------	-----------

٢٨- عند جعل الصورة أكثر وضوحًا، ماذا نعدّل غالبًا؟

(أ) الصوت	(ب) الإضاءة	(ج) حجم الخط	(د) الطباعة
-----------	-------------	--------------	-------------

٢٩- للانتقال بين الشرائح نستخدم

(أ) الفأرة	(ب) القائمة	(ج) الشريحة
------------	-------------	-------------

٣٠- لتغيير اسم الملف الصوتي، نضغط بزر الفأرة الأيمن ونختار:

(أ) حذف	(ب) مشاركة	(ج) إعادة التسمية
---------	------------	-------------------

السؤال الثاني: ضع علامة (صح) أو (خطأ):		درجات ٣٠
#	العبرة	الإجابة
١	يمكنك إعادة ترتيب الشرائح للعرض التقديمي ماعدا الشريحة الأولى	(X)
٢	يمكن حفظ الصورة بعد إضافة التأثيرات عليها.	(✓)
٣	في مايكروسوفت إكسل، يُستخدم الرمز (*) لإضافة الأرقام (الجمع).	(X)
٤	تتشابه لبنة مسافة القيادة (drive distance cm) مع لبنة مسافة التوجيه (steer distance cm) في وظيفتهما العامة للحركة.	(✓)
٥	ليس من الضروري إدراج الملاحظات في الشرائح	(✓)
٦	طريقة إنشاء الجدول باستخدام شبكة الجدول هي أبسط طريقة لإنشاء جدول	(✓)
٧	ضبط السطوع (Brightness) يساعد على جعل الصورة أكثر وضوحاً أو أكثر قتامة.	(✓)
٨	التباين (Contrast) لا يؤثر على الفرق بين المناطق الفاتحة والداكنة في الصورة.	(X)
٩	تدوير الصورة لا يؤثر على محتوى الصورة وإنما على اتجاهها فقط.	(✓)
١٠	يمكن برمجة المحرك الأيمن والمحرك الأيسر للتحرك بسرعات مستقلة ومختلفة في لبنة steer distance cm.	(✓)
١١	لبنة (steer distance cm) تُستخدم لضبط مسافة التوجيه بالسنتيمتر.	(✓)
١٢	من عيوب برنامج صور مايكروسوفت انه لا يمكنك إيقاف مقطع الفيديو عند تشغيله	(X)
١٣	تتطلب بيئة أوبن روبيرتا لاب تثبيت برنامج خاص على جهاز الحاسب لاستخدامها.	(X)
١٤	يستخدم WordArt لجعل النص أكثر جاذبيه	(✓)
١٥	إضافة إطار للصورة يُعد من تحسينات الشكل الجمالي للصورة.	(✓)
١٦	التأثيرات لا تغير مظهر الصورة أبداً.	(X)
١٧	يتم تنفيذ اللبنة البرمجية المرتبطة معاً بالتسلسل واحدة تلو الأخرى.	(✓)

#	العبرة	الإجابة
١٨	جميع أدوات التحسين تُستخدم لنفس الغرض.	(X)
١٩	يُستخدم المحرك المتوسط في روبوت ليجو لرفع أو خفض ذراع الروبوت.	(✓)
٢٠	يمكنك حذف الشرائح غير المرغوب فيها من العرض التقديمي.	(✓)
٢١	لا يمكنك تعيين مدة معينة لتأثيرات الانتقالات على الشرائح	(X)
٢٢	تبدأ المحاكاة في أوبن روبيرتا لاب عندما تضغط على زر بدء المحاكاة.	(✓)
٢٣	4- لا يوجد خيار حفظ الصورة بعد تعديلها في برنامج صور مايكروسوفت	(X)
٢٤	بعد الانتهاء من تعديل الصورة، لا حاجة لحفظ العمل.	(X)
٢٥	من الجيد وضع الكثير من التفاصيل على كل شريحة	(X)
٢٦	يُفضل الضغط على زر إعادة الضبط لمسح الرسومات السابقة قبل تشغيل مقطع برمجي جديد.	(✓)
٢٧	يتم استخدام عرض المحاكاة (Simulation view) في بيئة برمجة أوبن روبيرتا لاب.	(✓)
٢٨	كن مقدما متفاعلا حتى لا يمل جمهورك	(✓)
٢٩	يمكن أن يرى الجمهور ملاحظات مقدم العرض أثناء تقديم العرض التقديمي.	(X)
٣٠	المستشعر الذي يساعد الروبوت على التفاعل مع الألوان يسمى مستشعر اللمس.	(X)

٥ درجات	السؤال الثالث: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
	(ب)	(أ)
	يُشار إليها بالأرقام (1, 2, 3) في جانب الجدول	١. الأعمدة
	يُشار إليها بالأحرف (A, B, C) في أعلى الجدول	٢. الصفوف
	الخلية التي تكون محاطة بحدود بارزة وتستقبل البيانات	٣. الخلية النشطة
	الرمز الذي يجب أن تبدأ به أي صيغة حسابية	٤. علامة المساواة (=)
	الرمز المستخدم لطرح الأرقام في إكسل	٥. علامة الشرطة (-)

الإجابة: 1-ب، 2-أ، 3-ج، 4-د، 5-هـ

السؤال الرابع: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
المحرك	Code .1
التوجيه	Steer .2
عرض المحاكاة	Simulation view .3
المقطع البرمجي	Motor .4
الروبوت	Robot .5

الإجابة: 1-د، 2-ب، 3-ج، 4-أ، 5-هـ

السؤال الخامس: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
تحتوي على اللبانات الخاصة بتسلسل التحكم	1. فئة الحدث (Action)
يستخدم لفتح نافذة عرض المحاكاة	2. فئة التحكم (Control)
تحتوي على اللبانات الخاصة بالمستشعرات القياسية	3. فئة المستشعرات (Sensors)
يستخدم لمسح العوائق أو الرسومات في المحاكاة	4. زر SIM
تتضمن لبانات الحركة والإضاءة والأصوات	5. زر الحذف (Delete)

الإجابة: 1-هـ، 2-أ، 3-ج، 4-ب، 5-د

السؤال السادس: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
يتطلب سرعات متساوية للمحركين	1. المحرك الأيسر (Left Motor)
speed right	2. المحرك الأيمن (Right Motor)
يتم من خلال قائمة Edit	3. مشروع جديد (New Project)
يحتاج لتعديل سرعات المحركات لتكون متفاوتة ومستمرة	4. رسم دائرة كاملة
speed left	5. رسم خط مستقيم

الإجابة: 1-هـ، 2-ب، 3-ج، 4-د، 5-أ

السؤال السابع: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
المسافة التي يقطعها الروبوت	1. سرعة أيسر < سرعة أيمن
انعطاف لليمين	2. سرعة أيمن < سرعة أيسر

الإجابة: 1-ب، 2-د، 3-ج، 4-هـ، 5-أ

(ب)	(أ)
..... حركة في خط مستقيم	٣. سرعة أيسر = سرعة أيمن
..... انعطاف لليسار	٤. speed
..... سرعة المحرك	٥. distance cm

الإجابة: 1-ب، 2-د، 3-ج، 4-هـ، 5-أ

السؤال الثامن: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
..... بيئة افتراضية لتجربة وتشغيل كود الروبوت	١. أوبن روبيرتا لاب
..... آلة تقوم بتنفيذ المهام الموكلة إليها	٢. لبنة مسافة التوجيه
..... بيئة برمجية تستخدم للتحكم في الروبوت	٣. لبنة مسافة القيادة
..... تستخدم لبرمجة اتجاه الروبوت وسرعته	٤. المحاكاة
..... تستخدم لتحريك الروبوت للأمام والخلف وضبط سرعته	٥. الروبوت

الإجابة: 1-ج، 2-د، 3-هـ، 4-أ، 5-ب

السؤال التاسع: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
..... لبنة للتحرك للأمام والخلف فقط	١. Edit (تحرير)
..... تحتوي على لبنات الحركة والتوجيه	٢. Action (الحدث)
..... لبنة للتحكم في الانعطافات	٣. steer distance cm
..... قائمة لإنشاء مشروع جديد	٤. drive distance cm
..... يعيد الروبوت لمكانه الأصلي	٥. زر إعادة الضبط

الإجابة: 1-د، 2-ب، 3-ج، 4-أ، 5-هـ

السؤال العاشر: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
(ب)	(أ)
..... معلومات لا يراها الجمهور أثناء العرض	١. تأثيرات الانتقال
..... التأثيرات التي تضاف على النصوص والصور داخل الشريحة	٢. WordArt
..... نص بتنسيق فني يمكن تعديله في باوربوينت	٣. ملاحظات مقدم العرض
..... التأثيرات التي تحدث عند الانتقال من شريحة إلى أخرى	٤. تأثيرات الحركة
..... الصفحات الفردية التي يتكون منها العرض التقديمي	٥. الشرائح

الإجابة: 1-د، 2-ج، 3-أ، 4-ب، 5-هـ

ه درجات	السؤال الحادي عشر: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
	(ب)	(أ)
	يستخدم لإيقاف تشغيل الروبوت	1. الزر الرئيس في EV3
	تستخدم للتنقل عبر خيارات وحدة التحكم	2. زر الرجوع في EV3
	يقيس مدى سرعة دوران الروبوت	3. الأزرار الجانبية في EV3
	يخفض أو يرفع ذراع الروبوت	4. المحرك المتوسط
	يستخدم لتشغيل الروبوت	5. مستشعر الجيرسكوب
الإجابة: 1-ه، 2-أ، 3-ب، 4-د، 5-ج		

ه درجات	السؤال الثاني عشر: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)	
	(ب)	(أ)
	لبنة مسافة القيادة	1. drive distance cm
	Robot base	2. steer distance cm
	لبنة مسافة التوجيه	3. الروبوت الافتراضي
	بيئة البرمجة المستخدمة	4. قاعدة الروبوت
	Virtual robot	5. أوين روبيرتا لاب
الإجابة: 1-أ، 2-ج، 3-ه، 4-ب، 5-د		

ا درجات	السؤال الثالث عشر: رتب الكلمات التالية لتكوين جملة مفيدة:	
	التدوير - الصورة - يساعد - على - تعديل - اتجاه	1
.....		

ا درجات	السؤال الرابع عشر: رتب الكلمات التالية لتكوين جملة مفيدة	
	السطوع - يجعل - الصورة - ضبط - أوضح - أكثر مفيدة	1
.....		

٢٩ درجات	السؤال الخامس عشر: أكمل الفراغات التالية:	
	المستشعر الذي يقيس مدى سرعة دوران الروبوت هو مستشعر ____.	1
	الإجابة: الجيرسكوب	
	المنطقة التي يتم فيها إضافة اللبنة لإنشاء المقطع البرمجي تسمى منطقة ____.	2
	الإجابة: البرمجة	

٣	المحاكاة هي إعادة إنشاء بيئة مشابهة للبيئة الواقعية الحقيقية في بيئة ____ . الإجابة: افتراضية
٤	في باوربوينت، يمكن استخدام ____ لإضافة نصوص ذات تأثيرات فنية خاصة. الإجابة: WordArt
٥	لتشغيل روبوت ليجو مايند ستورم، يتعين الضغط على الزر ____ . الإجابة: الرئيس
٦	المصطلح الإنجليزي المقابل لكلمة 'المقطع البرمجي' هو ____ . الإجابة: Code
٧	لإدراج لبنة الحركة والانعطاف، نذهب إلى فئة ____ ثم نختار اللبنة المناسبة. الإجابة: Action
٨	تُستخدم لبنة ____ لتحديد مسافة القيادة بالسنتيمتر. الإجابة: drive distance cm
٩	إذا كانت سرعة المحرك الأيسر 100 وسرعة المحرك الأيمن 40، فإن الروبوت سينعطف باتجاه ____ . الإجابة: اليمين
١٠	لإنشاء مشروع جديد، نختار New من قائمة ____ . الإجابة: Edit
١١	عندما يصل الروبوت إلى نهاية الجانب الثاني، فإنه ينعطف لليمين ____ . الإجابة: مرة أخرى
١٢	نستخدم أداة ____ لإزالة اللون الأحمر الذي يظهر في العين عند التصوير. الإجابة: إزالة العين الحمراء
١٣	تُستخدم أداة ____ لتغيير اتجاه الصورة إذا كانت مقلوبة أو مائلة. الإجابة: التدوير
١٤	عند الرغبة في حذف جزء غير مهم من الصورة نستخدم أداة ____ . الإجابة: القص
١٥	من أمثلة تحسينات الصورة ضبط ____ لجعلها أوضح. الإجابة: الإضاءة والألوان
١٦	تُعد إزالة العين الحمراء من أدوات ____ الصورة. الإجابة: تحسين
١٧	قص الصورة يساعد على التركيز على الجزء ____ من الصورة. الإجابة: المهم
١٨	التدوير لا يغيّر محتوى الصورة بل يغيّر ____ . الإجابة: اتجاهها
١٩	استخدام أدوات تحسين الصور يجعل الصورة أكثر ____ وأسهل في المشاهدة. الإجابة: وضوحًا
٢٠	مستشعر ____ هو المستشعر المسؤول عن اكتشاف الموجات فوق الصوتية. الإجابة: Ultrasonic sensor
٢١	برنامج ____ هو برنامج جداول بيانات يُستخدم لتنظيم المعلومات وتحليلها. الإجابة: مايكروسوفت إكسل
٢٢	تُعرف ____ بأنها آلة تؤدي المهام بشكل مستقل أو بمساعدة بشرية. الإجابة: الروبوت
٢٣	عند تسجيل الدخول بنجاح في أوبن روبيرتا لاب، يتغير لون أيقونة المستخدم إلى اللون ____ . الإجابة: الأزرق

٢٤	نستخدم أداة__ لعرض الصورة بشكل أوضح الإجابة: التكبير
٢٥	حتى ينعطف الروبوت، نقوم بتغيير سرعات المحركات في لبنة ____. الإجابة: steer distance cm
٢٦	في جداول البيانات، تتكون ____ من تقاطع الصفوف مع الأعمدة. الإجابة: الخلايا
٢٧	لجعل الروبوت يسير في منحنى، يجب ضبط سرعات مختلفة للمحركين ____. الإجابة: الأيمن والأيسر
٢٨	لجعل الروبوت يرسم مربعاً، يجب أن تكون جميع الجوانب والزوايا ____. الإجابة: متساوية
٢٩	لجعل الروبوت يتحرك للأمام في خط مستقيم، يجب أن تكون سرعة كلا المحركين ____. الإجابة: متساوية

السؤال السادس عشر: أكمل الفراغات مستخدماً الكلمات من الصندوق:

٥ درجات

(القص - السطوع - الفلاتر - التدوير - الألوان)

١	تُستخدم أداة ____ لتعديل اتجاه الصورة.
٢	يساعد ضبط ____ على جعل الصورة أكثر وضوحاً أو أكثر قتامة
٣	تعمل ____ على إضافة تأثيرات جاهزة تجعل الصورة أجمل.
٤	يساعد ____ على حذف جزء من الصورة والتركيز على الجزء المهم
٥	يمكن تحسين ____ لجعل الصورة أكثر دفئاً أو برودة

السؤال السابع عشر: أجب عن الأسئلة التالية:

١٠ درجات

الأول.

لماذا نحتاج لاستخدام زر إعادة الضبط في بيئة المحاكاة؟

.....

.....

.....

.....

.....

الإجابة النموذجية: لاستعادة الموضع الافتراضي للروبوت ومسح أي رسومات أو خطوط سابقة من المشهد.

الثاني.

في المثال المذكور في الدرس للانعطاف لليمين، كم كانت قيمة سرعة المحرك الأيسر وسرعة المحرك الأيمن؟

.....

.....

.....

.....

الإجابة النموذجية: سرعة المحرك الأيسر 100، وسرعة المحرك الأيمن 40.

كيف يتكون عنوان الخلية في برنامج مايكروسوفت إكسل؟

.....
.....
.....
.....
.....

الإجابة النموذجية: يتكون عنوان الخلية من حرف العمود ورقم الصف (مثل B3).

الرابع.

لماذا يحتاج الروبوت إلى تكرار الحركة والانعطاف أربع مرات لرسم المربع؟

.....
.....
.....
.....
.....

الإجابة النموذجية: لأن المربع يتكون من أربعة جوانب وأربع زوايا متساوية.

الخامس.

كيف يمكن حذف كائن (مثل المربع) من نافذة عرض المحاكاة؟

.....
.....
.....
.....
.....

الإجابة النموذجية: باختيار الكائن ثم الضغط على زر الحذف (Delete) من لوحة المفاتيح أو زر الحذف في الواجهة.

السادس.

ما الفرق بين تأثيرات الحركة وتأثيرات الانتقال في العروض التقديمية؟

.....
.....
.....
.....
.....

الإجابة النموذجية: تأثيرات الحركة تطبق على العناصر داخل الشريحة، بينما تأثيرات الانتقال تطبق عند الانتقال من شريحة لأخرى.

السابع.

ما هي وظيفة لبنة 'مسافة التوجيه بالسنتيمتر' (steer distance cm)؟

.....
.....
.....
.....
.....

الإجابة النموذجية: تُستخدم لبرمجة اتجاه الروبوت وسرعته، وتوجيهه للانعطاف يميناً أو يساراً.

لماذا نحتاج إلى إنشاء حساب في بيئة أوبن روبيرتا لاب؟

.....
.....
.....
.....
.....

الإجابة النموذجية: لحفظ المشاريع والمقاطع البرمجية وإعادة فتحها لاحقاً.

التاسع.

ما هو الغرض الأساسي من استخدام جداول البيانات؟

.....
.....
.....
.....
.....

الإجابة النموذجية: تُستخدم لتنظيم المعلومات، تحليل البيانات، وإنتاج الرسوم البيانية.

العاشر.

ما الهدف من مشروع الوحدة المذكور في الدرس؟

.....
.....
.....
.....
.....

الإجابة النموذجية: برمجة الروبوت ليتحرك ويرسم شكلاً مربعاً.