أسئلة شاملة لمادة الروبوت للصف السادس الفصل الدراسي الثاني ١٤٣٩ هـ

الوحدة الأولى(روبوت NXT وروبوت 2_Button Remote Control)

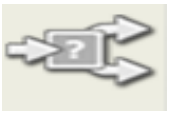
س١/ في الفقرات من (١) إلى (١٣) ضعي أمام كل فقرة الدائرة التي تمثل البديل الصحيح

١	إلى ماذا تشير هذه الصورة :			
	(أ) حساس اللمس. Touch sensor	(ب) حساس الصوت. Sound sensor	(جـ) حساس الضوء. Light sensor	(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor.
٢	ما نوع الحساس المستخدم في روبوت 2_Button Remote Control:			
	(أ) حساس اللمس. Touch sensor	(ب) حساس الصوت. Sound sensor	(جـ) حساس الضوء. Light sensor	(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor.
٣	ما هو اسم الجهاز التالي :			
	(أ) NXT	(ب) EV3	(جـ) حساس اللمس.	(د) حساس الصوت .
٤	ما 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.

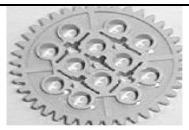
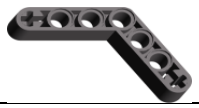
٥	كم عدد أنواع الحساسات في جهاز NXT التي سبق دراستها :			
	(أ) حساسين	(ب) ثلاث حساسات	(جـ) أربع حساسات	(د) خمس حساسات
٦	ما عدد المحركات المستخدمة في روبوت 2_Button Remote Control:			
	(أ) محرك واحد	(ب) محركين	(جـ) ثلاث محركات	(د) أربع محركات
٧	عدد مداخل المحركات(motors) في جهاز NXT			
	(أ) مدخل واحد	(ب) مدخلين	(جـ) ثلاث مداخل	(د) أربع مداخل

٨	ما هى وظيفة الأيقونة التالية :			
	(أ) إصدار الصوت.	(ب) انتظار الروبوت.	(جـ) إظهار صورة .	(د) حركة الروبوت .
٩	ما هى فائدة ايقونة ال loop :			
	(أ) التكرار	(ب) الحركة	(جـ) قياس الضوء	(د) قياس الأطوال
١٠	إلى ماذا تشير هذه الصورة :			
	(أ) حساس الضوء .	(ب) حساس الصوت .	(جـ) محرك	(د) حساس اللمس
١١	ما 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
١٢	ما هى وظيفة الأيقونة التالية :			
	(أ) إصدار الصوت.	(ب) انتظار الروبوت.	(جـ) إظهار صورة .	(د) حركة الروبوت .
١٣	إلى ماذا تشير هذه الصورة :			
	(أ) Angle Beam	(ب) Flat Beam	(جـ) L Beam	(د) Beam

س٢/ : صلي العمود الأول بما يناسبه من العمود الثاني

العمود الأول	العمود الثاني
(١)	(أ) أمر التكرار Loop
(٢)	(ب)) أمر الاختيار (Switch)
(٣) 	(جـ) إظهار صورة Display
(٤)	(د) أمر تسجيل Record/Play
(٥)	(هـ) أمر حركة الروبوت Move
(٦)	(و) إصدار صوت Sound
	(ز) أمر اختيار Switch
	(ح)روبوت 2_Button Remote Control

س٣/ : صلي العمود الأول بما يناسبه من العمود الثاني

العمود الأول	العمود الثاني
(١) ما الأمر المستخدم في البرمجة للتحكم في حركة محركين	(أ) 
(٢) Flat Beam	(ب)
(٣) Angle Beam	(جـ)
(٤) لتسجيل صوت نستخدم الأمر	(د) 
(٥) اصدار صوت (Sound)	(هـ)
(٦) تروس Gears	(و)
	(ز)

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

١. من أهداف مادة الروبوت تنمية مهارات العمل اليدوي. ( )
٢. هل يمكن التحكم في سرعة المحرك. ( )
٣. الروبوت موجود في منازلنا. ( )
٤. حساس الصوت مسئول عن شدة الضوء. ( )
٥. يحتوي جهاز NXT على ثلاثة مفاتيح . ( )
٦. مداخل الحساسات موجودة في ١،٢،٣،٤ . ( )
٧. يتحرك روبوت 2_Button Remote Control للأمام فقط . ( )
٨. تستخدم التروس(Gears) لنقل الحركة بين المحركات. ( )
٩. لبرمجة الروبوت نستخدم برنامج NXT programming ( )

س٥/: اختاري من الصندوق الكلمة المناسبة للفراغ :

Beam - B - C- البرمجة - A- Ultrasonic sensor - الرمادي - الأسود - التركيب

١. نستخدم حساس الـ ..... لقياس المسافات.
٢. نقيس طول الـ Axelعن طريق عدد الثقوب الموجودة بالـ ..... .
٣. مداخل المحركات الثلاث هي ..... و ..... و ..... .
٤. عند مقارنة الـ Axel ذو اللون الرمادي و Axel ذو اللون الأسود نجد أن الـ Axel الذي طوله (٧) يكون لونه ..... أما الـ Axel الذي طوله (١٠) يكون لونه ..... .
٥. من الأهداف الرئيسية لمادة الروبوت .....ثم ..... ثم تشغيل النموذج .

دعواتي لكن بالتوفيق