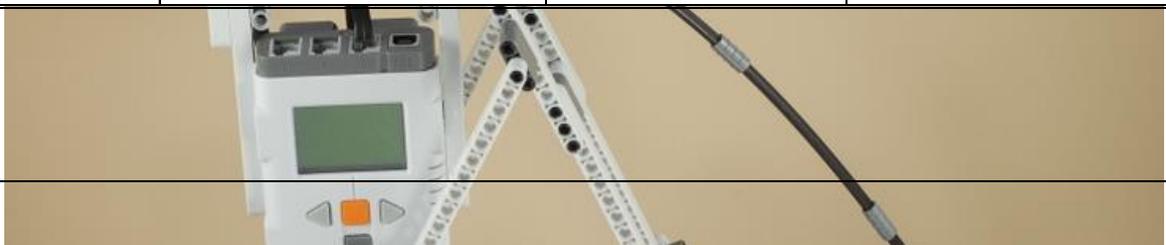




س ١ / في الفقرات من (١) الى (1٤) ظللي في ورقة الاجابة أمام كل فقرة الدائرة التي تمثل البديل الصحيح

	من خلال دراستك لمادة الروبوت ما اسم المشروع الموضح بالصورة:			١
Spider (د)	Dragster (ج)	Steering Rover (ب)	Top Spinner (أ)	
	كم عدد المحركات المستخدمة في روبوت Steering Rover:			2
(أ) محرك واحد	(ب) محركين	(ج) ثلاث محركات	(د) أربع محركات	
	من خلال دراستك لمشروع Steering Rover فإنه يسير عند الضغط:			٣
(أ) مفتاح السهم الأيمن	(ب) مفتاح السهم الأيسر	(ج) المفتاح البرتقالي (Enter)	(د) المفتاح السفلي	
	ما اسم الحساس الموضح بالصورة:			٤
(أ) حساس اللمس. Touch sensor	(ب) حساس الصوت. Sound sensor	(ج) حساس الضوء. Light sensor	(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor.	
	ما هي وظيفة الأيقونة التالية :			٥
(أ) إصدار الصوت.	(ب) انتظار الروبوت.	(ج) إظهار صورة .	(د) حركة الروبوت .	
	افتح جهاز NXT نستخدم :			٦
(أ) مفتاح السهم الأيمن	(ب) مفتاح السهم الأيسر	(ج) المفتاح البرتقالي (Enter)	(د) المفتاح السفلي	



ما عدد المفاتيح الموجودة بجهاز NXT :

٧

(د) ستة مفاتيح

(ج) خمسة مفاتيح

(ب) أربع مفاتيح

(أ) ثلاث مفاتيح



ما هي وظيفة الأيقونة التالية :

٨

(د) حركة الروبوت .

(ج) إظهار صورة .

(ب) انتظار الروبوت.

(أ) إصدار الصوت.

لقياس شدة الضوء نستخدم حساس:

٩

(د) الموجات فوق الصوتية Ultrasonic

(ج) الضوء Light

(ب) الصوت Sound

(أ) اللمس Touch.



ما اسم الحساس الموضح بالصورة:

١٠

(د) حساس الموجات فوق

الصوتية ultrasonic sensor.

(ج) حساس الضوء. Light sensor

(ب) حساس الصوت. Sound sensor

(أ) حساس اللمس. Touch sensor



ما اسم الحساس الموضح بالصورة:

11

(د) حساس الموجات فوق

الصوتية ultrasonic sensor

(ج) حساس الضوء. Light sensor

(ب) حساس الصوت. Sound sensor

(أ) حساس اللمس. Touch sensor



ما هي وظيفة الأيقونة التالية :

12

(د) اظهار صورة

(ج) اصدار صوت.

(ب) تسجيل صوت

(أ) حركة الروبوت



إلى ماذا تشير هذه الصورة :

13

Beam (د)

L Beam (ج)

Flat Beam (ب)

Angle Beam (أ)



في برنامج NXT programming ما فائدة أيقونة ال loop :

١٤

(د) قياس الأطوال

(ج) قياس الضوء

(ب) الحركة

(أ) التكرار

س٢ / : صلي العمود الأول بما يناسبه من العمود الثاني

العمود الثاني	العمود الأول
(أ) الأمر المستخدم في البرمجة للتحكم في محركين	(١) 
(ب) Beam	(٢) 
(ج) أمر اظهار صورة	(٣) 
(د) برنامج NXT Programming	(٤) 
(هـ) أمر الاختيار (Switch)	(٥) 
(و) اصدار صوت (Sound)	(٦) 
(ز) أمر التكرار (Loop)	(٧) 
(ح) اظهار صورة	
(ط) روبوت Steering Rover	
(ي) حساس الضوء Light sensor	

س ٣ / : صلي العمود الأول بما يناسبه من العمود الثاني

العمود الأول	العمود الثاني
Flat Beam (١ )	(أ) 
Motor محرك (٢ )	(ب) 
Angle Beam (٣ )	(ج) 
(٤) لتسجيل صوت نستخدم الأمر	(د) 
(5) أمر اصدار صوت (Sound)	(هـ) 
Wheels العجلات (6 )	(و) 
	(ز) 
	(ح) 

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

١. يحتوي روبوت **Steering Rover** على محرك واحد فقط. ( )
٢. عدد الحساسات المستخدمة في جهاز **NXT** ثلاث حساسات. ( )
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. ايقونة الحركة **Move** تفيدنا في اختيار الحركة أمام أو خلف أو ايقاف الحركة. ( )
٧. لاختيار **Axel** بطول (٤) نختار **Axel** ذو اللون الرمادي. ( )
٨. فائدة حساس الموجات فوق صوتية (**Ultrasonic Sensor**) هو قياس المسافات. ( )
٩. من الأهداف الرئيسية لمادة الروبوت تركيب النموذج وبرمجته. ( )
١٠. نستخدم حساس الضوء **light sensor** للتمييز بين اللونين الابيض و الأسود. ( )