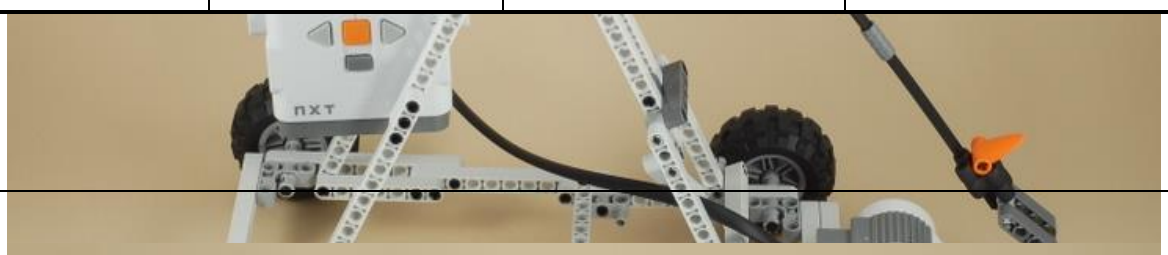
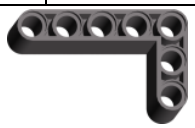
أسئلة شاملة لمادة الروبوت للصف السادس الفصل الدراسي الثاني ١٤٣٩ هـ

الوحدة الثانية (روبوت NXT وروبوت Flipping Gymnast)

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

١	من خلال دراستك لمادة الروبوت ما اسم المشروع الموضح بالصورة:			
	(أ) spider	(ب) Dolphin	(جـ) dog sled	(د) Flipping_Gymnast
٢	كم عدد المحركات المستخدمة في روبوت Flipping_Gymnast			
	(أ) محرك واحد	(ب) محركين	(جـ) ثلاث محركات	(د) أربع محركات
٣	لنقل الحركة بين المحركات نستخدم:			
	(أ) Wheels	(ب) Gears	(جـ) Beams	(د) Axels
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	من خلال دراستك لمشروع Flipping_Gymnast فإنه يقوم بالحركة عندما:			
	(أ) يسمع صوت	(ب) يرى جسم أمامه	(جـ) نضغط على الزر البرتقالي	(د) يرى ضوء
٦	لفتح جهاز NXT نستخدم :			
	(أ) مفتاح السهم الأيمن	(ب) مفتاح السهم الأيسر	(جـ) المفتاح البرتقالي(Enter)	(د) المفتاح السفلي
٧	ما عدد المفاتيح الموجودة بجهاز NXT :			
	(أ) ثلاث مفاتيح	(ب) أربع مفاتيح	(جـ) خمسة مفاتيح	(د) ستة مفاتيح
٨	ما هى وظيفة الأيقونة التالية :			
	(أ) إصدار الصوت.	(ب) انتظار الروبوت.	(جـ) إظهار صورة .	(د) حركة الروبوت .

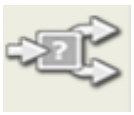
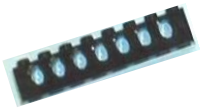
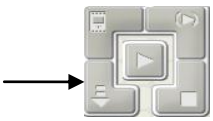


٩	**لقياس شدة الضوء نستخدم حساس:**			
	(أ) اللمس Touch.	**(ب) الصوت Sound**	**(جـ) الضوء Light**	**(د) الموجات فوق الصوتية Ultrasonic**
١٠	**ما اسم الحساس الموضح بالصورة:**			
	(أ) حساس اللمس. Touch sensor	**(ب) حساس الصوت. Sound sensor**	**(جـ) حساس الضوء. Light sensor**	**(د) حساس الموجات فوق الصوتية . ultrasonic**
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) حركة الروبوت	**(ب) تسجيل صوت**	**(جـ) اصدار صوت.**	**(د) اظهار صورة**
١٣	**إلى ماذا تشير هذه الصورة :** 			
	(أ) Angle Beam	**(ب) Flat Beam**	**(جـ) L Beam**	**(د) Beam**

س٢/ : ضعي الحرف (ص) إذا كانت العبارة صحيحة والحرف (خ) إذا كانت العبارة خاطئة

١. تم استخدام حساس واحد في روبوت **Flipping_Gymnast** . ( )
٢. عدد الحساسات المستخدمة في جهاز NXT ثلاث حساسات. ( )
٣. الروبوت هو جهاز أو آله 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. ( )

س٣/ : صلي العمود الأول بما يناسبه من العمود الثاني

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

س٤/ : صلي العمود الأول بما يناسبه من العمود الثاني

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

وفقكن الله