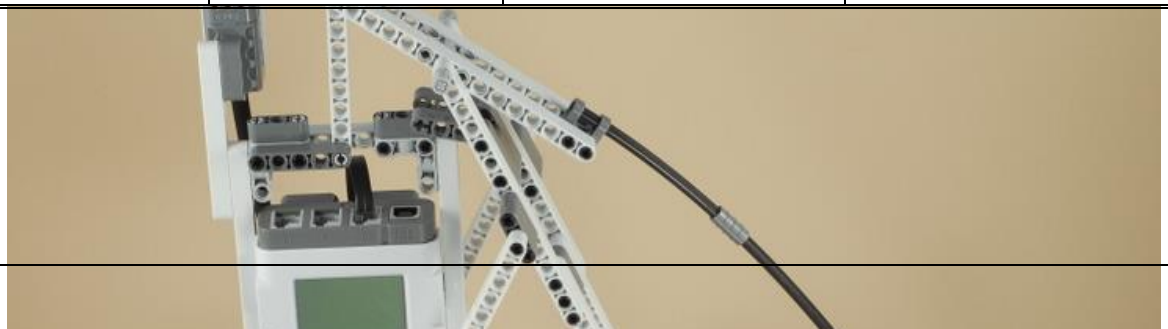
أسئلة مادة الروبوت للصف الخامس الفصل الدراسي الثاني ١٤٣٩ هـ

الوحدة الأولى

س١/ في الفقرات من (١) الى (١٣) ظللي في ورقة الاجابة امام كل فقرة الدائرة التي تمثل البديل الصحيح

١	جهاز أو آلة يمكنها أن تحل محل الإنسان في بعض المواقف:			
	(أ) الروبوت .	(ب) التروس.	(جـ) الحساس .	(د) المحرك
٢	من خلال دراستك لمادة الروبوت ما اسم المشروع الموضح بالصورة: .			
	(أ) Top Spinner	(ب) Steering Rover	(جـ) Dragster	(د) Spider
٣	ما هو اسم الجهاز التالي :			
	(أ) NXT	(ب) EV3	(جـ) حساس اللمس.	(د) حساس الصوت .
٤	ما عدد المحركات المستخدمة في روبوت Top Spinner:			
	(أ) محرك واحد	(ب) محركين	(جـ) ثلاث محركات	(د) أربع محركات
٥	ما هى وظيفة الأيقونة التالية : :			
	(أ) إصدار الصوت.	(ب) انتظار الروبوت.	(جـ) إظهار صورة .	(د) حركة الروبوت .
٦	ما هى وظيفة الأيقونة التالية :			
	(أ) إصدار الصوت.	(ب) انتظار الروبوت.	(جـ) إظهار صورة .	(د) حركة الروبوت .

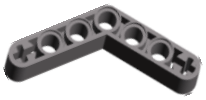
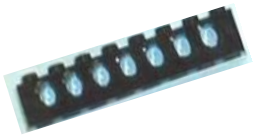
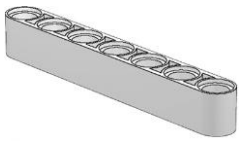


٧	إلى ماذا تشير هذه الصورة :			
	(أ) حساس الضوء .	(ب) حساس الصوت .	(جـ) محرك	(د) حساس اللمس
٨	ما اسم الحساس الموضح بالصورة:			
	(أ) حساس اللمس. Touch sensor	(ب) حساس الصوت. Sound sensor	(جـ) حساس الضوء. Light sensor	(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor sensor
9	إلى ماذا تشير هذه الصورة :			
	(أ) Angle Beam	(ب) Flat Beam	(جـ) L Beam	(د) Beam
10	ما هى وظيفة الأيقونة التالية :			
	(أ) إصدار الصوت.	(ب) انتظار الروبوت.	(جـ) إظهار صورة .	(د) حركة الروبوت .

س٢/ : صلي العمود الأول بما يناسبه من العمود الثاني

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

س٣/ : صلي العمود الأول بما يناسبه من العمود الثاني

العمود الأول	العمود الثاني
(١) 	(أ) أمر التكرار (Loop)
(٢)	(ب) Beam
(٣) 	(جـ) Wheel
(٤)	(د) برنامج NXT Programming
(٥)	(هـ) Flat Beam
(٦) 	(و) Angle Beam
	(ز) اظهار صورة display

س4/ : ضعي الحرف (ص) إذا كانت العبارة صحيحة والحرف (خ) إذا كانت العبارة خاطئة:

١. من أهداف مادة الروبوت تنمية مهارات العمل اليدوي. ( )

٢. الروبوت هو جهاز أو آله يمكن أن تحل محل الإنسان في بعض المواقف. ( )

٣. الروبوت موجود في منازلنا. ( )

٤. تستخدم التروس(Gears) لنقل الحركة بين المحركات. ( )

٥. حساس الصوت مسئول عن شدة الضوء. ( )

٦. يحتوي جهاز NXT على ثلاثة مفاتيح . ( )

٧. عدد الحساسات المستخدمة في جهاز NXT ثلاث حساسات. ( )

٨. مداخل الحساسات موجودة في ١،٢،٣،٤ . ( )

٩. يحتوي روبوت Top Spinner على محرك واحد فقط. ( )

١٠. لبرمجة الروبوت نستخدم برنامج NXT programming ( )