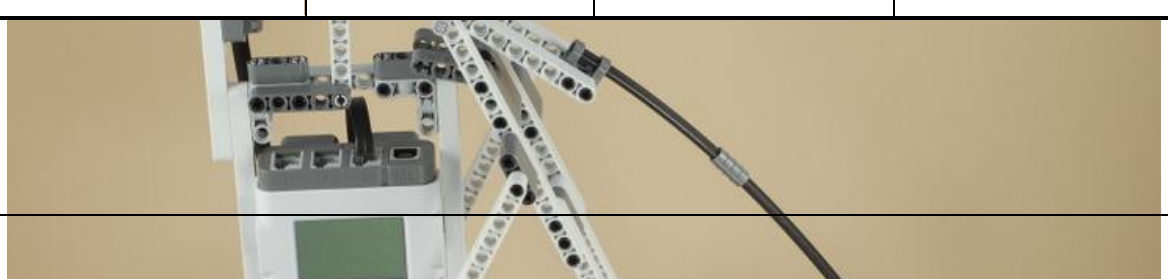
أسئلة مادة الروبوت للصف الخامس الفصل الدراسي الثاني 1439 هـ

الوحدة الثالثة

س1/ في الفقرات من (1) الى (20) ظللي في ورقة الاجابة امام كل فقرة الدائرة التي تمثل البديل الصحيح

1	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.
2	جهاز أو آلة يمكنها أن تحل محل الإنسان في بعض المواقف:			
	(أ) الروبوت .	(ب) التروس.	(جـ) الحساس .	(د) المحرك
3	ما وظيفة الأيقونة التالية :			
	(أ) إصدار الصوت.	(ب) انتظار الروبوت.	(جـ) إظهار صورة .	(د) حركة الروبوت .
4	ما هو اسم الجهاز التالي :			
	(أ)NXT	(ب) EV3	(جـ) حساس اللمس.	(د) حساس الصوت .
5	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.
6	في برنامج NXT programming ما فائدة أيقونة الـ loop :			
	(أ) التكرار	(ب) الحركة	(جـ) قياس الضوء	(د) قياس الأطوال

7	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.
8	كم عدد أنواع الحساسات في جهاز NXT التي سبق دراستها :			
	(أ) حساسين	(ب) ثلاث حساسات	(جـ) أربع حساسات	(د) خمس حساسات
9	لقياس شدة الضوء نستخدم حساس:			
	(أ) اللمس Touch.	(ب) الصوت Sound	(جـ) الضوء Light	(د) الموجات فوق الصوتية Ultrasonic
10	عدد مداخل المحركات(motors) في جهاز NXT			
	(أ) مدخل واحد	(ب) مدخلين	(جـ) ثلاث مداخل	(د) أربع مداخل
11	ما وظيفة الأيقونة التالية :			
	(أ) نقل الحركة	(ب) تسجيل صوت	(جـ) اصدار صوت.	(د) التكرار
12	ما هى وظيفة الأيقونة التالية : :			
	(أ) إصدار الصوت.	(ب) انتظار الروبوت.	(جـ) إظهار صورة .	(د) حركة الروبوت .
13	ما اسم الروبوت في الصورة المجاورة:			
	(أ) Top Spinner	(ب) Steering Rover	(جـ) Dragster	(د) Spider

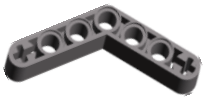
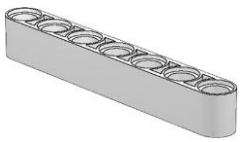


14	**ما هى وظيفة الأيقونة التالية :**			
	(أ) إصدار الصوت.	(ب) انتظار الروبوت.	(جـ) إظهار صورة .	(د) حركة الروبوت .
15	**لنقل الحركة بين المحركات نستخدم:**			
	(أ) العجلات Wheels	(ب)التروس Gears	(جـ) Beams	(د) Axels
16	**لفتح جهاز NXT نستخدم :**			
	(أ) مفتاح السهم الأيمن	**(ب) مفتاح السهم الأيسر**	**(جـ) المفتاح البرتقالي(Enter)**	**(د) المفتاح السفلي**
17	**ما عدد المفاتيح الموجودة بجهاز NXT :**			
	(أ) ثلاث مفاتيح	**(ب) أربع مفاتيح**	**(جـ) خمسة مفاتيح**	**(د) ستة مفاتيح**
18	**لقياس المسافة نستخدم حساس:**			
	(أ) اللمس Touch.	**(ب) الصوت Sound**	**(جـ) الضوء Light**	**(د) الموجات فوق الصوتية Ultrasonic**
19	**كم عدد المحركات المستخدمة في روبوت Dragster :**			
	(أ) محرك واحد	(ب) محركين	(جـ) ثلاث محركات	(د) أربع محركات
20	**إلى ماذا تشير هذه الصورة :**			
	(أ) حساس الضوء .	**(ب) حساس الصوت .**	**(جـ) محرك**	**(د) حساس اللمس**

س2/ : صلي العمود الأول بما يناسبه من العمود الثاني

العمود الأول	العمود الثاني
(1)	(أ) أمر التكرار Loop
(2)	(ب) حساس المسافة ultrasonic sensor
(3)	(جـ) إظهار صورة Display
(4)	(د) حساس اللمس Touch sensor
(5)	(هـ) حركة الروبوت Move
(6)	(و) أمر إصدار صوت Sound
	(ز) أمر اختيار Switch
	(ح) روبوت Dragster
	(ط)حساس الصوت Sound sensor

س3/ : صلى العمود الأول بما يناسبه من العمود الثاني

العمود الأول	العمود الثاني
(1) 	(أ) الأمر المستخدم في البرمجة للتحكم في محركين
(2)	(ب) Beam
(3)	(جـ) Wheel
(4)	(د) برنامج NXT Programming
(5)	(هـ) Flat Beam
(6)	(و) Angle Beam
(7) 	(ز) تكرار (Loop)
	(ح) اظهار صورة
	(ي)حساس الضوء Light sensor

س4/ : صلي العمود الأول بما يناسبه من العمود الثاني

العمود الأول	العمود الثاني
(1) حساس الصوت sound sensor	(أ)
(2) Flat Beam	(ب)
(3) محرك motor	(جـ)
(4) لتسجيل صوت نستخدم الأمر	(د)
(5) روبوت Dragster	(هـ)
(6) تروس Gears	(و)
	(ز)
	(ح)

س5/ : ضعي الحرف (ص) إذا كانت العبارة صحيحة والحرف (خ) إذا كانت العبارة خاطئة:

1. من أهداف مادة الروبوت تنمية مهارات العمل اليدوي. ( )
2. يمكن التحكم في سرعة المحرك. ( )
3. الروبوت هو جهاز أو آله يمكن أن تحل محل الإنسان في بعض المواقف. ( )
4. الروبوت موجود في منازلنا. ( )
5. حساس الصوت مسئول عن شدة الضوء. ( )
6. يحتوي جهاز NXT على ثلاثة مفاتيح . ( )
7. عدد الحساسات المستخدمة في جهاز NXT ثلاث حساسات. ( )
8. فائدة حساس الصوت(Sound sensor) هو قياس شدة الضوء. ( )
9. مداخل الحساسات موجودة في 1،2،3،4 . ( )
10. يحتوي روبوت Dragster على محرك واحد فقط. ( )
11. تستخدم التروس(Gears) لنقل الحركة بين المحركات. ( )
12. فائدة حساس الموجات فوق صوتية (Ultrasonic Sensor)هو قياس المسافات. ( )
13. ايقونة الحركة Move تفيدنا في اختيار الحركة أمام أو خلف أو ايقاف الحركة . ( )
14. لبرمجة الروبوت نستخدم برنامج NXT programming ( )
15. لاختيار Axel بطول (4) نختار Axel ذو اللون الرمادي. ( )