

س ١ / في الفقرات من (١) إلى (١٤) ضعي أمام كل فقرة الدائرة التي تمثل البديل الصحيح:

				١
اسم المشروع الموضح بالصورة هو				
spider (د)	Dolphin (ج)	mouse trap (ب)	mini golf (أ)	
				٢
عدد المحركات المستخدمة في روبوت Dolphin هي				
(د) أربع محركات	(ج) ثلاث محركات	(ب) محركين	(أ) محرك واحد	
				٣
اسم الجهاز التالي هو				
(د) حساس الصوت .	(ج) حساس اللمس.	EV3 (ب)	NXT (أ)	
				٤
تشير هذه الصورة إلى				
(د) حساس اللمس touch sensor	(ج) محرك motor	(ب) حساس الصوت sound sensor	(أ) حساس الضوء light sensor	
				٥
تشير هذه الصورة إلى				
Beam (د)	L Beam (ج)	Flat Beam (ب)	Angle Beam (أ)	
				٦
وظيفة الأيقونة التالية هي				
(د) حركة الروبوت move	(ج) إظهار صورة display	(ب) انتظار الروبوت wait	(أ) إصدار الصوت sound	



اسم الحساس الموضح بالصورة هو ...

٧

(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor	(ج) حساس الضوء Light sensor	(ب) حساس الصوت Sound sensor	(أ) حساس اللمس Touch sensor
---	--------------------------------	--------------------------------	--------------------------------



وظيفة الأيقونة التالية هي

٨

(د) حركة الروبوت move	(ج) إظهار صورة display	(ب) انتظار الروبوت wait	(أ) إصدار الصوت sound
-----------------------	------------------------	-------------------------	-----------------------

عدد المفاتيح الموجودة بجهاز NXT هي

٩

(د) ستة مفاتيح	(ج) خمسة مفاتيح	(ب) أربع مفاتيح	(أ) ثلاث مفاتيح
----------------	-----------------	-----------------	-----------------



وظيفة الأيقونة التالية هي ...

١٠

(د) حركة الروبوت.	(ج) إظهار صورة .	(ب) انتظار الروبوت.	(أ) إصدار الصوت.
-------------------	------------------	---------------------	------------------

لقياس شدة الضوء نستخدم حساس

١١

(د) الموجات فوق الصوتية Ultrasonic	(ج) الضوء Light	(ب) الصوت Sound	(أ) اللمس Touch.
---------------------------------------	-----------------	-----------------	------------------



اسم الحساس الموضح بالصورة هو

١٢

(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor	(ج) حساس الضوء Light . sensor	(ب) حساس الصوت Sound . sensor	(أ) حساس اللمس Touch . sensor
---	----------------------------------	----------------------------------	----------------------------------



وظيفة الأيقونة التالية هي

١٣

(د) حركة الروبوت move	(ج) إظهار صورة display	(ب) انتظار الروبوت wait	(أ) إصدار الصوت sound
-----------------------	------------------------	-------------------------	-----------------------









فائدة أيقونة الـ loop في برنامج NXT programming

١٤

(د) قياس الأطوال	(ج) قياس الضوء	(ب) الحركة	(أ) التكرار
------------------	----------------	------------	-------------

س٢ / صلي كل فقرة من العمود الأول بما يناسبها من العمود الثاني:

العمود الثاني	العمود الأول
(أ) Dolphin	(١) 
(ب) حساس المسافة ultrasonic sensor	(٢) 
(ج) إظهار صورة Display	(٣) 
(د) حساس اللمس Touch sensor	(٤) 
(هـ) حركة الروبوت Move	(٥) 
(و) أمر إصدار صوت Sound	(٦) 
(ح) أمر اختيار Switch	

س ٣ / صلي كل فقرة من العمود الأول بما يناسبها من العمود الثاني:

العمود الثاني	العمود الأول
 (أ)	(١) حساس الصوت sound sensor
 (ب)	(٢) Flat Beam
 (ج)	(٣) محرك motor
 (د)	(٤) لتسجيل صوت نستخدم الأمر
 (هـ)	(5) روبوت Dolphin
 (و)	(6) تروس Gears
 (ز)	

معلمة مادة الروبوت:

شيخة العمودي

الوحدة الثانية (درس Dragster)

س ١ / في الفقرات من (١) إلى (١٢) ضعي أمام كل فقرة الدائرة التي تمثل البديل الصحيح:

				١
اسم المشروع الموضح بالصورة هو				
spider (د)	door alarm (ج)	mouse trap (ب)	Dragster (أ)	
				٢
عدد المحركات المستخدمة في روبوت Dragster هي				
(أ) محرك واحد	(ب) محركين	(ج) ثلاث محركات	(د) أربع محركات	
				٣
اسم الجهاز التالي هو				
NXT (أ)	EV3 (ب)	(ج) حساس اللمس.	(د) حساس الصوت .	
				٤
تشير هذه الصورة ؟				
(أ) حساس الضوء light sensor	(ب) حساس الصوت sound sensor	(ج) محرك motor	(د) حساس اللمس touch sensor	
تنقسم مسابقة الفيرست ليغو إلى				٥
(أ) ٣ أقسام	(ب) ٤ أقسام	(ج) ٥ أقسام	(د) ٦ أقسام	
				٦
وظيفة الأيقونة التالية هي ...				
(أ) إصدار الصوت sound	(ب) انتظار الروبوت wait	(ج) إظهار صورة display	(د) حركة الروبوت move	



اسم الحساس الموضح بالصورة هو ...

٧

(أ) حساس اللمس Touch sensor	(ب) حساس الصوت Sound sensor	(ج) حساس الضوء Light sensor	(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor
--------------------------------	--------------------------------	--------------------------------	---



وظيفة الأيقونة التالية هي ...

٨

(أ) إصدار الصوت sound	(ب) انتظار الروبوت wait	(ج) إظهار صورة display	(د) حركة الروبوت move
--------------------------	----------------------------	---------------------------	--------------------------



وظيفة الأيقونة التالية هي

٩

(أ) إصدار الصوت.	(ب) انتظار الروبوت.	(ج) إظهار صورة .	(د) حركة الروبوت.
------------------	---------------------	------------------	-------------------

لقياس شدة الضوء نستخدم حساس

١٠

(أ) اللمس. Touch	(ب) الصوت Sound	(ج) الضوء Light	(د) الموجات فوق الصوتية Ultrasonic
------------------	-----------------	-----------------	---------------------------------------



اسم الحساس الموضح بالصورة هو

١١

(أ) حساس اللمس Touch sensor	(ب) حساس الصوت Sound sensor	(ج) حساس الضوء Light sensor	(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor
--------------------------------	--------------------------------	--------------------------------	---



وظيفة الأيقونة التالية هي

١٢

(أ) إصدار الصوت sound	(ب) انتظار الروبوت wait	(ج) إظهار صورة display	(د) حركة الروبوت move
--------------------------	----------------------------	---------------------------	--------------------------

س ٢ / صلي كل فقرة من العمود الأول بما يناسبها من العمود الثاني:

العمود الثاني	العمود الأول
(أ) 	(١) حساس الصوت sound sensor
(ب) 	(٢) Flat Beam
(ج) 	(٣) محرك motor
(د) 	(٤) لتسجيل صوت نستخدم الأمر
(هـ) 	(٥) روبوت Dragster
(و) 	(٦) تروس Gears
(ز) 	

س ٣ /: ضعي الحرف (ص) إذا كانت العبارة صحيحة والحرف (خ) إذا كانت العبارة خاطئة:

()



١. يحتوي روبوت Dragster على ثلاث محركات .

()

٢. من أهداف مادة الروبوت تنمية مهارات العمل اليدوي.

()



٣. لبرمجة الروبوت نستخدم برنامج (NXT programming)

()



٤. يحتوي جهاز NXT على ثلاثة مفاتيح فقط

()



٥. يحتوي روبوت Dragster على حساس الضوء .

معلمة مادة الروبوت:

شيخة العمودي