














الوحدة الأولى (درس Trailer Pull)

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)	door alarm (ج)	Trailer Pull (ب)	Dragster (أ)		
				٢	عدد المحركات المستخدمة في روبوت Trailer Pull 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		
				٧	اسم الحساس الموضح بالصورة هو ...

(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor	(ج) حساس الضوء Light sensor	(ب) حساس الصوت Sound sensor	(أ) حساس اللمس Touch sensor	
				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	
				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.	
				١٢
(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor	(ج) حساس الضوء Light sensor	(ب) حساس الصوت Sound sensor	(أ) حساس اللمس Touch sensor	
				١٣
(د) حركة الروبوت move	(ج) إظهار صورة display	(ب) انتظار الروبوت wait	(أ) إصدار الصوت sound	
				١٤
(د) قياس الأطوال	(ج) قياس الضوء	(ب) الحركة	(أ) التكرار	
فائدة أيقونة ال loop في برنامج NXT programming				

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

العمود الثاني	العمود الأول
(أ) روبوت Trailer Pull	(١) 
(ب) حساس المسافة ultrasonic sensor	(٢) 
(جـ) 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) 	(٥) روبوت Trailer Pull
(و) 	(٦) تروس Gears
(ز) 	




معلمة مادة الروبوت:

شيخة العمودي

الوحدة الثانية (التعرف على مسابقة الفيرست ليغو FLL)

س ١ / في الفقرات من (١) إلى (١١) ضعي أمام كل فقرة الدائرة التي تمثل البديل الصحيح:

				١	اسم الجهاز التالي هو ...
(د) حساس الصوت .	(ج) حساس اللمس.	EV3 (ب)	NXT (أ)		
				٢	تشير هذه الصورة إلى ...
(د) حساس اللمس touch sensor	(ج) محرك motor	(ب) حساس الصوت sound sensor	(أ) حساس الضوء light sensor		
				٣	تنقسم مسابقة الفيرست ليغو إلى
(د) ٦ أقسام	(ج) ٥ أقسام	(ب) ٤ أقسام	(أ) ٣ أقسام		
				٤	وظيفة الأيقونة التالية هي
(د) حركة الروبوت move	(ج) إظهار صورة display	(ب) انتظار الروبوت wait	(أ) إصدار الصوت sound		
				٥	اسم الحساس الموضح بالصورة هو ...
(د) حساس الموجات فوق الصوتية ultrasonic sensor	(ج) حساس الضوء Light sensor	(ب) حساس الصوت Sound sensor	(أ) حساس اللمس Touch sensor		
				٦	وظيفة الأيقونة التالية هي
(د) حركة الروبوت move	(ج) إظهار صورة display	(ب) انتظار الروبوت wait	(أ) إصدار الصوت sound		
				٧	تم انشاء مسابقة FLL في عام
(د) ١٩٢٢	(ج) ١٩٣٤	(ب) ١٩٦٥	(أ) ١٩٨٩		

				وظيفة الأيقونة التالية هي	٨
(أ) إصدار الصوت.	(ب) انتظار الروبوت.	(ج) إظهار صورة .	(د) حركة الروبوت.		
<p>لقياس شدة الضوء نستخدم حساس</p>				٩	
(أ) اللمس. Touch	(ب) الصوت Sound	(ج) الضوء Light	(د) الموجات فوق الصوتية Ultrasonic		
				اسم الحساس الموضح بالصورة هو	١٠
(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	١١
(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) مسابقة الفيرست ليغو FLL
 (و)	(٦) تروس Gears
 (ز)	

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

()

١. من أهداف مادة الروبوت تنمية مهارات العمل اليدوي.

()



٢. لبرمجة الروبوت نستخدم برنامج (NXT programming)

()



٣. يحتوي جهاز NXT على ثلاثة مفاتيح فقط

معلمة مادة الروبوت:

شيخة العمودي