المملكة العربية السعودية وزارة التعليم إدارة التعليم مدرسة:	بسم الله الرحمن الرحيم موقع حصتي www.hisatii.com	المادة:	المهارات الرقمية
		الاختبار:	اختبار فتري 1447
		الصف:	رابع ابتدائي
		الزمن:	ساعتان
		الفترة:	الثاني ١٤٤٧

اسم الطالب		درجة الطالب	
			١٥٦

السؤال الأول: اختر الإجابة الصحيحة:

٣٠ درجات

١- اللبنة التي تُستخدم لجعل الروبوت ينعطف وتسمح بالتحكم في سرعة المحركين بشكل مستقل هي:

(أ) drive distance cm (مسافة القيادة) (ب) show sensor data (إظهار بيانات المستشعر) (ج) steer distance cm (مسافة التوجيه) (د) stop (توقف)

٢- ما هو الاختصار من لوحة المفاتيح لبدء عملية تسجيل الصوت؟

(أ) Ctrl + S (ب) Ctrl + C (ج) Ctrl + R

٣- قبل البدء بالتسجيل، يجب التأكد من توصيل ماذا بجهاز الحاسب؟

(أ) الطابعة (ب) الميكروفون (ج) الماسح الضوئي

٤- يتكون المربع كما هو مذكور في الدرس من:

(أ) أربعة جوانب وأربع زوايا متساوية (ب) ثلاثة جوانب وزوايا حادة (ج) ضلعين طويلين وضلعين قصيرين (د) خط مستقيم واحد

٥- تتحكم لبنة "مسافة القيادة بالسنتيمتر" في معاملين هما:

(أ) السرعة والوقت (ب) الوقت والمسافة (ج) السرعة والمسافة (د) الاتجاه والوقت

٦- اللبنة التي يمكن استخدامها لجعل الروبوت يتحرك لمسافة محددة في هذا المشروع هي:

(أ) steer distance cm (ب) show text (ج) drive distance cm (د) play sound

٧- عند تطبيق عامل تصفية على الصورة فإننا:

(أ) نحذف الصورة (ب) نضيف تأثيرًا بصريًا عليها (ج) نغلق البرنامج (د) نغير اسم الملف

٨- أي من المستشعرات التالية يُستخدم لاكتشاف العوائق أمام الروبوت؟

(أ) مستشعر الألوان (ب) مستشعر الموجات فوق الصوتية (ج) مستشعر الجيرسكوب (د) مستشعر اللمس

٩- أي أداة تُستخدم لجعل الصورة أفتح أو أغمق؟

(أ) السطوع (ب) القص (ج) النسخ (د) الطباعة

١٠- أي مما يلي مثال على عامل تصفية ؟

(أ) الطباعة (ب) النسخ (ج) الحفظ (د) تأثير الرسم الزيتي

١١- وظيفة تعديل اللون في الصورة هي:

(أ) تغيير ألوان الصورة (ب) حذف جزء من الصورة (ج) تصغير الصورة (د) إغلاق الملف

١٢- عند زيادة التباين في الصورة، فإننا:

(أ) نجعل الفرق بين الألوان أوضح (ب) نحذف الصورة (ج) نصغر الخط (د) نغلق الحاسب

١٣- ما هي الأداة الأنسب استخدامها عندما تكون الصورة صغيرة و غير واضحة؟

(أ) أداة القص (ب) أداة الرسم (ج) أداة الحفظ (د) أداة التكبير

١٤- لكي ينعطف الروبوت إلى جهة اليمين، يجب أن تكون سرعة المحرك الأيسر:			
(أ) أسرع من سرعة المحرك أيمن	(ب) أبطأ من سرعة المحرك أيمن	(ج) مساوية لسرعة المحرك أيمن	(د) صفرًا
١٥- في برنامج إكسل، الرمز الذي يُستخدم لقسمة الأرقام هو:			
(أ) *	(ب) -	(ج) /	(د) +
١٦- ما هو الإجراء الذي يجب أن يقوم به الروبوت عند وصوله إلى نهاية الجانب الأول؟			
(أ) التوقف تماماً	(ب) الرجوع للخلف	(ج) الانعطاف إلى اليسار	(د) الانعطاف إلى اليمين
١٧- لإنشاء مشروع جديد في أوبن روبيرتا لاب، نختار الأمر New (جديد) من قائمة:			
(أ) View (عرض)	(ب) Edit (تحرير)	(ج) Start (ابدأ)	(د) Control (تحكم)
١٨- عند الرغبة في إرسال المقطع الصوتي للآخرين، نختار أمر:			
(أ) فتح موقع الملف	(ب) مشاركة	(ج) تكرار	
١٩- أين نجد برنامج "مسجل الصوت" في نظام ويندوز؟			
(أ) في سلة المحذوفات	(ب) في قائمة "ابدأ"	(ج) في لوحة التحكم	
٢٠- كم عدد المحركات التي يمتلكها الروبوت الافتراضي في أوبن روبيرتا لاب؟			
(أ) محرك واحد	(ب) محركين	(ج) ثلاثة محركات	(د) أربعة محركات
٢١- تُستخدم معظم الروبوتات بشكل أساسي في:			
(أ) المنازل فقط	(ب) المصانع	(ج) المدارس فقط	(د) الحدائق العامة
٢٢- لضبط خصائص اللبنة بصورة سليمة وجعل الروبوت يستدير بالمقدار الصحيح، تحتاج إلى:			
(أ) تغيير لون الروبوت	(ب) اختبار الروبوت والعثور على السرعة الصحيحة	(ج) حذف المقطع البرمجي	(د) إيقاف تشغيل المحاكي
٢٣- تندرج لبنات الحركة والإضاءة والأصوات في برنامج أوبن روبيرتا لاب تحت فئة:			
(أ) التحكم (Control)	(ب) الرياضيات (Math)	(ج) الحدث (Action)	(د) المستشعرات (Sensors)
٢٤- الجزء المسؤول عن التحكم في الروبوت ويُعتبر الوحدة الرئيسة في روبوت ليجو ماينـد ستورم يسمى:			
(أ) وحدة التحكم (EV3 Brick)	(ب) المحرك الكبير	(ج) مستشعر اللمس	(د) شاشة المحاكاة
٢٥- نجد لبنة مسافة التوجيه بالسنتميتر (steer distance cm) ضمن فئة:			
(أ) Sensors (المستشعرات)	(ب) Control (التحكم)	(ج) Logic (المنطق)	(د) Action (الحدث)
٢٦- ما وظيفة زر "إعادة الضبط" في بيئة المحاكاة؟			
(أ) حفظ المشروع	(ب) استعادة الموضع الافتراضي للروبوت ومسح المشهد	(ج) زيادة سرعة الروبوت	(د) تغيير لون الروبوت
٢٧- لفتح نافذة عرض المحاكاة في بيئة أوبن روبيرتا لاب، نضغط على زر:			
(أ) EV3	(ب) SIM	(ج) Save	(د) Login
٢٨- عند جعل الصورة أكثر وضوحًا، ماذا نعدّل غالبًا؟			
(أ) الصوت	(ب) الإضاءة	(ج) حجم الخط	(د) الطباعة
٢٩- للانتقال بين الشرائح نستخدم			
(أ) الفأرة	(ب) القائمة	(ج) الشريحة	

للمزيد من الاختبارات اضغط
على قناة تيليجرام

٣٠- لتغيير اسم الملف الصوتي، نضغط بزر الفأرة الأيمن ونختار:		
(أ) حذف	(ب) مشاركة	(ج) إعادة التسمية

السؤال الثاني: ضع علامة (صح) أو (خطأ): ٣٠ درجات

#	العبارة	الإجابة
١	يمكنك اعادة ترتيب الشرائح للعرض التقديمي ماعدا الشريحه الاولى	( )
٢	يمكن حفظ الصورة بعد إضافة التأثيرات عليها.	( )
٣	في مايكروسوفت إكسل، يُستخدم الرمز (*) لإضافة الأرقام (الجمع).	( )
٤	تتشابه لبنة مسافة القيادة (drive distance cm) مع لبنة مسافة التوجيه (steer distance cm) في وظيفتهما العامة للحركة.	( )
٥	ليس من الضروري إدراج الملاحظات في الشرائح	( )
٦	طريقة إنشاء الجدول باستخدام شبكة الجدول هي أبسط طريقة لإنشاء جدول	( )
٧	ضبط السطوع (Brightness) يساعد على جعل الصورة أكثر وضوحًا أو أكثر قتامة.	( )
٨	التباين (Contrast) لا يؤثر على الفرق بين المناطق الفاتحة والداكنة في الصورة.	( )
٩	تدوير الصورة لا يؤثر على محتوى الصورة وإنما على اتجاهها فقط.	( )
١٠	يمكن برمجة المحرك الأيمن والمحرك الأيسر للتحرك بسرعات مستقلة ومختلفة في لبنة steer distance cm.	( )
١١	لبنة (steer distance cm) تُستخدم لضبط مسافة التوجيه بالسنتيمتر.	( )
١٢	من عيوب برنامج صور مايكروسوفت انه لا يمكنك إيقاف مقطع الفيديو عند تشغيله	( )
١٣	تتطلب بيئة أوبن روبيرتا لاب تثبيت برنامج خاص على جهاز الحاسب لاستخدامها.	( )
١٤	يستخدم WordArtلجعل النص أكثر جاذبيه	( )
١٥	إضافة إطار للصورة يُعد من تحسينات الشكل الجمالي للصورة.	( )
١٦	التأثيرات لا تغير مظهر الصورة أبداً.	( )
١٧	يتم تنفيذ اللبنات البرمجية المرتبطة معاً بالتسلسل واحدة تلو الأخرى.	( )

#	العبارة	الإجابة
١٨	جميع أدوات التحسين تُستخدم لنفس الغرض.	( )
١٩	يُستخدم المحرك المتوسط في روبوت ليجو لرفع أو خفض ذراع الروبوت.	( )
٢٠	يمكنك حذف الشرائح غير المرغوب فيها من العرض التقديمي.	( )
٢١	لايمكنك تعيين مدة معينة لتأثيرات الانتقالات على الشرائح	( )
٢٢	تبدأ المحاكاة في أوبن روبيرتا لاب عندما تضغط على زر بدء المحاكاة.	( )
٢٣	4- لا يوجد خيار حفظ الصورة بعد تعديلها في برنامج صور مايكروسوفت	( )
٢٤	بعد الانتهاء من تعديل الصورة، لا حاجة لحفظ العمل.	( )
٢٥	من الجيد وضع الكثير من التفاصيل على كل شريحة	( )
٢٦	يُفضل الضغط على زر إعادة الضبط لمسح الرسومات السابقة قبل تشغيل مقطع برمجي جديد.	( )
٢٧	يتم استخدام عرض المحاكاة (Simulation view) في بيئة برمجة أوبن روبيرتا لاب.	( )
٢٨	كن مقدما متفاعلا حتى لايمل جموهرك	( )
٢٩	يمكن أن يرى الجمهور ملاحظات مقدم العرض أثناء تقديم العرض التقديمي.	( )
٣٠	المستشعر الذي يساعد الروبوت على التفاعل مع الألوان يسمى مستشعر اللمس.	( )

السؤال الثالث: صل بين العمود (أ) والعمود (ب) — ٥ درجات

(أ)		(ب)
١. الأعمدة	.....	يُشار إليها بالأحرف (A, B, C) في أعلى الجدول
٢. الصفوف	.....	يُشار إليها بالأرقام (1, 2, 3) في جانب الجدول
٣. الخلية النشطة	.....	الرمز المستخدم لطرح الأرقام في إكسل
٤. علامة المساواة (=)	.....	الخلية التي تكون محاطة بحدود بارزة وتستقبل البيانات
٥. علامة الشرطة (-)	.....	الرمز الذي يجب أن تبدأ به أي صيغة حسابية

للمزيد من الاختبارات اضغط
على قناة تيليجرام

السؤال الرابع: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)

٥ درجات

(أ)		(ب)
١. Code	.....	الروبوت
٢. Steer	.....	التوجيه
٣. Simulation view	.....	المقطع البرمجي
٤. Motor	.....	عرض المحاكاة
٥. Robot	.....	المحرك

السؤال الخامس: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)

٥ درجات

(أ)		(ب)
١. فئة الحدث (Action)	.....	تحتوي على اللبنات الخاصة بالمستشعرات القياسية
٢. فئة التحكم (Control)	.....	تحتوي على اللبنات الخاصة بتسلسل التحكم
٣. فئة المستشعرات (Sensors)	.....	يستخدم لمسح العوائق أو الرسومات في المحاكاة
٤. زر SIM	.....	يستخدم لفتح نافذة عرض المحاكاة
٥. زر الحذف (Delete)	.....	تتضمن لبنات الحركة والإضاءة والأصوات

السؤال السادس: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)

٥ درجات

(أ)		(ب)
١. المحرك الأيسر (Left Motor)	.....	speed right
٢. المحرك الأيمن (Right Motor)	.....	يتطلب سرعات متساوية للمحركين
٣. مشروع جديد (New Project)	.....	يتم من خلال قائمة Edit
٤. رسم دائرة كاملة	.....	speed left
٥. رسم خط مستقيم	.....	يحتاج لتعديل سرعات المحركات لتكون متفاوتة ومستمرة

السؤال السابع: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)

٥ درجات

(أ)		(ب)
١. سرعة أيسر > سرعة أيمن	.....	انعطاف لليسار
٢. سرعة أيمن > سرعة أيسر	.....	المسافة التي يقطعها الروبوت
٣. سرعة أيسر = سرعة أيمن	.....	انعطاف لليمين
٤. speed	.....	حركة في خط مستقيم

(أ)	(ب)
٥. distance cm	..... سرعة المحرك

السؤال الثامن: صل بين العمود (أ) والعمود (ب) — ٥ درجات

(أ)	(ب)
١. أوبن روبيرتا لاب	..... تستخدم لتحريك الروبوت للأمام والخلف وضبط سرعته
٢. لبنة مسافة التوجيه	..... تستخدم لبرمجة اتجاه الروبوت وسرعته
٣. لبنة مسافة القيادة	..... بيئة افتراضية لتجربة وتشغيل كود الروبوت
٤. المحاكاة	..... بيئة برمجية تستخدم للتحكم في الروبوت
٥. الروبوت	..... آلة تقوم بتنفيذ المهام الموكلة إليها

السؤال التاسع: صل بين العمود (أ) والعمود (ب) — ٥ درجات

(أ)	(ب)
١. Edit (تحرير)	..... لبنة للتحكم في الانعطافات
٢. Action (الحدث)	..... تحتوي على لبنات الحركة والتوجيه
٣. steer distance cm	..... يعيد الروبوت لمكانه الأصلي
٤. drive distance cm	..... لبنة للتحرك للأمام والخلف فقط
٥. زر إعادة الضبط	..... قائمة لإنشاء مشروع جديد

السؤال العاشر: صل بين العمود (أ) والعمود (ب) — ٥ درجات

(أ)	(ب)
١. تأثيرات الانتقال	..... التأثيرات التي تضاف على النصوص والصور داخل الشريحة
٢. WordArt	..... نص بتنسيق فني يمكن تعديله في باوربوينت
٣. ملاحظات مقدم العرض	..... معلومات لا يراها الجمهور أثناء العرض
٤. تأثيرات الحركة	..... الصفحات الفردية التي يتكون منها العرض التقديمي
٥. الشرائح	..... التأثيرات التي تحدث عند الانتقال من شريحة إلى أخرى

السؤال الحادي عشر: صل بين العمود (أ) والعمود (ب) — ٥ درجات

(أ)	(ب)
١. الزر الرئيس في EV3	..... يستخدم لإيقاف تشغيل الروبوت
٢. زر الرجوع في EV3	..... يقيس مدى سرعة دوران الروبوت

(أ)	(ب)
٣. الأزرار الجانبية في EV3	..... تستخدم للتنقل عبر خيارات وحدة التحكم
٤. المحرك المتوسط	..... يخفض أو يرفع ذراع الروبوت
٥. مستشعر الجيرسكوب	..... يستخدم لتشغيل الروبوت

السؤال الثاني عشر: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)

٥ درجات

(أ)	(ب)
١. drive distance cm	..... لبنة مسافة التوجيه
٢. steer distance cm	..... Robot base
٣. الروبوت الافتراضي	..... لبنة مسافة القيادة
٤. قاعدة الروبوت	..... Virtual robot
٥. أوبن روبيرتا لاب	..... بيئة البرمجة المستخدمة

السؤال الثالث عشر: رتب الكلمات التالية لتكوين جملة مفيدة:

١ درجات

١	التدوير - الصورة - يساعد - على - تعديل - اتجاه
	.....

السؤال الرابع عشر: رتب الكلمات التالية لتكوين جملة مفيدة

١ درجات

١	السطوع - يجعل - الصورة - ضبط - أوضح - أكثر مفيدة
	.....

السؤال الخامس عشر: أكمل الفراغات التالية:

٢٩ درجات

١	المستشعر الذي يقيس مدى سرعة دوران الروبوت هو مستشعر _____.
٢	المنطقة التي يتم فيها إضافة اللبنات لإنشاء المقطع البرمجي تسمى منطقة _____.
٣	المحاكاة هي إعادة إنشاء بيئة مشابهة للبيئة الواقعية الحقيقية في بيئة _____.
٤	في باوربوينت، يمكن استخدام _____ لإضافة نصوص ذات تأثيرات فنية خاصة.
٥	لتشغيل روبوت ليجو مايند ستورم، يتعين الضغط على الزر _____.
٦	المصطلح الإنجليزي المقابل لكلمة 'المقطع البرمجي' هو _____.
٧	لإدراج لبنة الحركة والانعطاف، نذهب إلى فئة _____ ثم نختار اللبنة المناسبة.
٨	تُستخدم لبنة _____ لتحديد مسافة القيادة بالسنتيمتر.
٩	إذا كانت سرعة المحرك الأيسر 100 وسرعة المحرك الأيمن 40، فإن الروبوت سينعطف باتجاه _____.
١٠	لإنشاء مشروع جديد، نختار New من قائمة _____.

١١	عندما يصل الروبوت إلى نهاية الجانب الثاني، فإنه ينعطف لليمين _____.
١٢	نستخدم أداة ___لإزالة اللون الأحمر الذي يظهر في العين عند التصوير.
١٣	تُستخدم أداة ___لتغيير اتجاه الصورة إذا كانت مقلوبة أو مائلة.
١٤	عند الرغبة في حذف جزء غير مهم من الصورة نستخدم أداة ___.
١٥	من أمثلة تحسينات الصورة ضبط ___لجعلها أوضح.
١٦	تُعد إزالة العين الحمراء من أدوات ___الصورة.
١٧	قص الصورة يساعد على التركيز على الجزء ___من الصورة.
١٨	التدوير لا يغيّر محتوى الصورة بل يغيّر___
١٩	استخدام أدوات تحسين الصور يجعل الصورة أكثر___وأسهل في المشاهدة.
٢٠	مستشعر _____ هو المستشعر المسؤول عن اكتشاف الموجات فوق الصوتية.
٢١	برنامج _____ هو برنامج جداول بيانات يُستخدم لتنظيم المعلومات وتحليلها.
٢٢	تُعرف _____ بأنها آلة تؤدي المهام بشكل مستقل أو بمساعدة بشرية.
٢٣	عند تسجيل الدخول بنجاح في أوبن روبيرتا لاب، يتغير لون أيقونة المستخدم إلى اللون _____.
٢٤	نستخدم أداة___لعرض الصورة بشكل أوضح
٢٥	حتى ينعطف الروبوت، نقوم بتغيير سرعات المحركات في لبنة _____.
٢٦	في جداول البيانات، تتكون _____ من تقاطع الصفوف مع الأعمدة.
٢٧	لجعل الروبوت يسير في منحنى، يجب ضبط سرعات مختلفة للمحركين _____.
٢٨	لجعل الروبوت يرسم مربعاً، يجب أن تكون جميع الجوانب والزوايا _____.
٢٩	لجعل الروبوت يتحرك للأمام في خط مستقيم، يجب أن تكون سرعة كلا المحركين _____.

السؤال السادس عشر: أكمل الفراغات مستخدماً الكلمات من الصندوق: ٥ درجات

(القص - السطوع - الفلاتر - التدوير - الألوان)

١	تُستخدم أداة _____ لتعديل اتجاه الصورة.
٢	يساعد ضبط _____ على جعل الصورة أكثر وضوحًا أو أكثر قتامة
٣	تعمل _____ على إضافة تأثيرات جاهزة تجعل الصورة أجمل.
٤	يساعد _____ على حذف جزء من الصورة والتركيز على الجزء المهم
٥	يمكن تحسين _____ لجعل الصورة أكثر دفئًا أو برودة

السؤال السابع عشر: أجب عن الأسئلة التالية: ١٠ درجات

الأول.

لماذا نحتاج لاستخدام زر إعادة الضبط في بيئة المحاكاة؟

.....

.....

.....

.....

.....

للمزيد من الاختبارات اضغط
على قناة تيليجرام

الثاني.

في المثال المذكور في الدرس للانعطاف لليمين، كم كانت قيمة سرعة المحرك الأيسر وسرعة المحرك الأيمن؟
.....
.....
.....
.....
.....

الثالث.

كيف يتكون عنوان الخلية في برنامج مايكروسوفت إكسل؟
.....
.....
.....
.....
.....

الرابع.

لماذا يحتاج الروبوت إلى تكرار الحركة والانعطاف أربع مرات لرسم المربع؟
.....
.....
.....
.....
.....

الخامس.

كيف يمكن حذف كائن (مثل المربع) من نافذة عرض المحاكاة؟
.....
.....
.....
.....
.....

السادس.

ما الفرق بين تأثيرات الحركة وتأثيرات الانتقال في العروض التقديمية؟
.....
.....
.....
.....
.....

السابع.

ما هي وظيفة لبنة 'مسافة التوجيه بالسنتميتر' (steer distance cm)؟
.....
.....
.....
.....
.....

الثامن.

لماذا نحتاج إلى إنشاء حساب في بيئة أوبن روبيرتا لاب؟
.....
.....
.....
.....
.....

التاسع.

ما هو الغرض الأساسي من استخدام جداول البيانات؟
.....
.....
.....
.....
.....

العاشر.

ما الهدف من مشروع الوحدة المذكور في الدرس؟
.....
.....
.....
.....
.....

المملكة العربية السعودية وزارة التعليم إدارة التعليم مدرسة:	بسم الله الرحمن الرحيم 	المادة:	المهارات الرقمية
		الاختبار:	اختبار فتري 1447
		الصف:	رابع ابتدائي
		الزمن:	ساعتان
		الفترة:	الثاني ١٤٤٧

اسم الطالب		درجة الطالب	
			١٥٦

السؤال الأول: اختر الإجابة الصحيحة:

٣٠ درجات

١- اللبنة التي تُستخدم لجعل الروبوت ينعطف وتسمح بالتحكم في سرعة المحركين بشكل مستقل هي:

(أ) drive distance cm (مسافة القيادة) | (ب) show sensor data (إظهار بيانات المستشعر) | (ج) steer distance cm (مسافة التوجيه) | (د) stop (توقف)

٢- ما هو الاختصار من لوحة المفاتيح لبدء عملية تسجيل الصوت؟

(أ) Ctrl + S | (ب) Ctrl + C | (ج) Ctrl + R

٣- قبل البدء بالتسجيل، يجب التأكد من توصيل ماذا بجهاز الحاسب؟

(أ) الطابعة | (ب) الميكروفون | (ج) الماسح الضوئي

٤- يتكون المربع كما هو مذكور في الدرس من:

(أ) أربعة جوانب وأربع زوايا متساوية | (ب) ثلاثة جوانب وزوايا حادة | (ج) ضلعين طويلين وضلعين قصيرين | (د) خط مستقيم واحد

٥- تتحكم لبنة "مسافة القيادة بالسنتيمتر" في معاملين هما:

(أ) السرعة والوقت | (ب) الوقت والمسافة | (ج) السرعة والمسافة | (د) الاتجاه والوقت

٦- اللبنة التي يمكن استخدامها لجعل الروبوت يتحرك لمسافة محددة في هذا المشروع هي:

(أ) steer distance cm | (ب) show text | (ج) drive distance cm | (د) play sound

٧- عند تطبيق عامل تصفية على الصورة فإننا:

(أ) نحذف الصورة | (ب) نضيف تأثيرًا بصريًا عليها | (ج) نغلق البرنامج | (د) نغير اسم الملف

٨- أي من المستشعرات التالية يُستخدم لاكتشاف العوائق أمام الروبوت؟

(أ) مستشعر الألوان | (ب) مستشعر الموجات فوق الصوتية | (ج) مستشعر الجيرسكوب | (د) مستشعر اللمس

٩- أي أداة تُستخدم لجعل الصورة أفتح أو أغمق؟

(أ) السطوع | (ب) القص | (ج) النسخ | (د) الطباعة

١٠- أي مما يلي مثال على عامل تصفية ؟

(أ) الطباعة | (ب) النسخ | (ج) الحفظ | (د) تأثير الرسم الزيتي

١١- وظيفة تعديل اللون في الصورة هي:

(أ) تغيير ألوان الصورة | (ب) حذف جزء من الصورة | (ج) تصغير الصورة | (د) إغلاق الملف

١٢- عند زيادة التباين في الصورة، فإننا:

(أ) نجعل الفرق بين الألوان أوضح | (ب) نحذف الصورة | (ج) نصغر الخط | (د) نغلق الحاسب

١٣- ما هي الأداة الأنسب استخدامها عندما تكون الصورة صغيرة و غير واضحة؟

(أ) أداة القص | (ب) أداة الرسم | (ج) أداة الحفظ | (د) أداة التكبير

١٤- لكي ينعطف الروبوت إلى جهة اليمين، يجب أن تكون سرعة المحرك الأيسر:			
(أ) أسرع من سرعة المحرك أيمن	(ب) أبطأ من سرعة المحرك أيمن	(ج) مساوية لسرعة المحرك أيمن	(د) صفرًا
١٥- في برنامج إكسل، الرمز الذي يُستخدم لقسمة الأرقام هو:			
(أ) *	(ب) -	(ج) /	(د) +
١٦- ما هو الإجراء الذي يجب أن يقوم به الروبوت عند وصوله إلى نهاية الجانب الأول؟			
(أ) التوقف تماماً	(ب) الرجوع للخلف	(ج) الانعطاف إلى اليسار	(د) الانعطاف إلى اليمين
١٧- لإنشاء مشروع جديد في أوبن روبيرتا لاب، نختار الأمر New (جديد) من قائمة:			
(أ) View (عرض)	(ب) Edit (تحرير)	(ج) Start (ابدأ)	(د) Control (تحكم)
١٨- عند الرغبة في إرسال المقطع الصوتي للآخرين، نختار أمر:			
(أ) فتح موقع الملف	(ب) مشاركة	(ج) تكرار	
١٩- أين نجد برنامج "مسجل الصوت" في نظام ويندوز؟			
(أ) في سلة المحذوفات	(ب) في قائمة "ابدأ"	(ج) في لوحة التحكم	
٢٠- كم عدد المحركات التي يمتلكها الروبوت الافتراضي في أوبن روبيرتا لاب؟			
(أ) محرك واحد	(ب) محركين	(ج) ثلاثة محركات	(د) أربعة محركات
٢١- تُستخدم معظم الروبوتات بشكل أساسي في:			
(أ) المنازل فقط	(ب) المصانع	(ج) المدارس فقط	(د) الحدائق العامة
٢٢- لضبط خصائص اللبنة بصورة سليمة وجعل الروبوت يستدير بالمقدار الصحيح، تحتاج إلى:			
(أ) تغيير لون الروبوت	(ب) اختبار الروبوت والعثور على السرعة الصحيحة	(ج) حذف المقطع البرمجي	(د) إيقاف تشغيل المحاكي
٢٣- تندرج لبنات الحركة والإضاءة والأصوات في برنامج أوبن روبيرتا لاب تحت فئة:			
(أ) التحكم (Control)	(ب) الرياضيات (Math)	(ج) الحدث (Action)	(د) المستشعرات (Sensors)
٢٤- الجزء المسؤول عن التحكم في الروبوت ويُعتبر الوحدة الرئيسة في روبوت ليجو ماينـد ستورم يسمى:			
(أ) وحدة التحكم (EV3 Brick)	(ب) المحرك الكبير	(ج) مستشعر اللمس	(د) شاشة المحاكاة
٢٥- نجد لبنة مسافة التوجيه بالسنتميتر (steer distance cm) ضمن فئة:			
(أ) Sensors (المستشعرات)	(ب) Control (التحكم)	(ج) Logic (المنطق)	(د) Action (الحدث)
٢٦- ما وظيفة زر "إعادة الضبط" في بيئة المحاكاة؟			
(أ) حفظ المشروع	(ب) استعادة الموضع الافتراضي للروبوت ومسح المشهد	(ج) زيادة سرعة الروبوت	(د) تغيير لون الروبوت
٢٧- لفتح نافذة عرض المحاكاة في بيئة أوبن روبيرتا لاب، نضغط على زر:			
(أ) EV3	(ب) SIM	(ج) Save	(د) Login
٢٨- عند جعل الصورة أكثر وضوحًا، ماذا نعدّل غالبًا؟			
(أ) الصوت	(ب) الإضاءة	(ج) حجم الخط	(د) الطباعة
٢٩- للانتقال بين الشرائح نستخدم			
(أ) الفأرة	(ب) القائمة	(ج) الشريحة	

للمزيد من الاختبارات اضغط
على قناة تيليجرام

٣٠- لتغيير اسم الملف الصوتي، نضغط بزر الفأرة الأيمن ونختار:		
(أ) حذف	(ب) مشاركة	(ج) إعادة التسمية

السؤال الثاني: ضع علامة (صح) أو (خطأ): ٣٠ درجات

#	العبارة	الإجابة
١	يمكنك اعادة ترتيب الشرائح للعرض التقديمي ماعدا الشريحه الاولى	(✘)
٢	يمكن حفظ الصورة بعد إضافة التأثيرات عليها.	(✔)
٣	في مايكروسوفت إكسل، يُستخدم الرمز (*) لإضافة الأرقام (الجمع).	(✘)
٤	تتشابه لبنة مسافة القيادة (drive distance cm) مع لبنة مسافة التوجيه (steer distance cm) في وظيفتهما العامة للحركة.	(✔)
٥	ليس من الضروري إدراج الملاحظات في الشرائح	(✔)
٦	طريقة إنشاء الجدول باستخدام شبكة الجدول هي أبسط طريقة لإنشاء جدول	(✔)
٧	ضبط السطوع (Brightness) يساعد على جعل الصورة أكثر وضوحًا أو أكثر قتامة.	(✔)
٨	التباين (Contrast) لا يؤثر على الفرق بين المناطق الفاتحة والداكنة في الصورة.	(✘)
٩	تدوير الصورة لا يؤثر على محتوى الصورة وإنما على اتجاهها فقط.	(✔)
١٠	يمكن برمجة المحرك الأيمن والمحرك الأيسر للتحرك بسرعات مستقلة ومختلفة في لبنة steer distance cm.	(✔)
١١	لبنة (steer distance cm) تُستخدم لضبط مسافة التوجيه بالسنتيمتر.	(✔)
١٢	من عيوب برنامج صور مايكروسوفت انه لا يمكنك إيقاف مقطع الفيديو عند تشغيله	(✘)
١٣	تتطلب بيئة أوبن روبيرتا لاب تثبيت برنامج خاص على جهاز الحاسب لاستخدامها.	(✘)
١٤	يستخدم WordArtلجعل النص أكثر جاذبيه	(✔)
١٥	إضافة إطار للصورة يُعد من تحسينات الشكل الجمالي للصورة.	(✔)
١٦	التأثيرات لا تغير مظهر الصورة أبداً.	(✘)
١٧	يتم تنفيذ اللبنات البرمجية المرتبطة معاً بالتسلسل واحدة تلو الأخرى.	(✔)

#	العبارة	الإجابة
١٨	جميع أدوات التحسين تُستخدم لنفس الغرض.	(✘)
١٩	يُستخدم المحرك المتوسط في روبوت ليجو لرفع أو خفض ذراع الروبوت.	(✔)
٢٠	يمكنك حذف الشرائح غير المرغوب فيها من العرض التقديمي.	(✔)
٢١	لايمكنك تعيين مدة معينة لتأثيرات الانتقالات على الشرائح	(✘)
٢٢	تبدأ المحاكاة في أوبن روبيرتا لاب عندما تضغط على زر بدء المحاكاة.	(✔)
٢٣	4- لا يوجد خيار حفظ الصورة بعد تعديلها في برنامج صور مايكروسوفت	(✘)
٢٤	بعد الانتهاء من تعديل الصورة، لا حاجة لحفظ العمل.	(✘)
٢٥	من الجيد وضع الكثير من التفاصيل على كل شريحة	(✘)
٢٦	يُفضل الضغط على زر إعادة الضبط لمسح الرسومات السابقة قبل تشغيل مقطع برمجي جديد.	(✔)
٢٧	يتم استخدام عرض المحاكاة (Simulation view) في بيئة برمجة أوبن روبيرتا لاب.	(✔)
٢٨	كن مقدما متفاعلا حتى لايمل جموهرك	(✔)
٢٩	يمكن أن يرى الجمهور ملاحظات مقدم العرض أثناء تقديم العرض التقديمي.	(✘)
٣٠	المستشعر الذي يساعد الروبوت على التفاعل مع الألوان يسمى مستشعر اللمس.	(✘)

السؤال الثالث: صل بين العمود (أ) والعمود (ب) — ٥ درجات

(أ)		(ب)
١. الأعمدة	.....	يُشار إليها بالأرقام (1, 2, 3) في جانب الجدول
٢. الصفوف	.....	يُشار إليها بالأحرف (A, B, C) في أعلى الجدول
٣. الخلية النشطة	.....	الخلية التي تكون محاطة بحدود بارزة وتستقبل البيانات
٤. علامة المساواة (=)	.....	الرمز الذي يجب أن تبدأ به أي صيغة حسابية
٥. علامة الشرطة (-)	.....	الرمز المستخدم لطرح الأرقام في إكسل

الإجابة: 1-ب، 2-أ، 3-ج، 4-د، 5-هـ

السؤال الرابع: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)

٥ درجات

(أ)		(ب)
١. Code	.....	المحرك
٢. Steer	.....	التوجيه
٣. Simulation view	.....	عرض المحاكاة
٤. Motor	.....	المقطع البرمجي
٥. Robot	.....	الروبوت

الإجابة: 1-د، 2-ب، 3-ج، 4-أ، 5-هـ

السؤال الخامس: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)

٥ درجات

(أ)		(ب)
١. فئة الحدث (Action)	.....	تحتوي على اللبنات الخاصة بتسلسل التحكم
٢. فئة التحكم (Control)	.....	يستخدم لفتح نافذة عرض المحاكاة
٣. فئة المستشعرات (Sensors)	.....	تحتوي على اللبنات الخاصة بالمستشعرات القياسية
٤. زر SIM	.....	يستخدم لمسح العوائق أو الرسومات في المحاكاة
٥. زر الحذف (Delete)	.....	تتضمن لبنات الحركة والإضاءة والأصوات

الإجابة: 1-هـ، 2-أ، 3-ج، 4-ب، 5-د

السؤال السادس: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)

٥ درجات

(أ)		(ب)
١. المحرك الأيسر (Left Motor)	.....	يتطلب سرعات متساوية للمحركين
٢. المحرك الأيمن (Right Motor)	.....	speed right
٣. مشروع جديد (New Project)	.....	يتم من خلال قائمة Edit
٤. رسم دائرة كاملة	.....	يحتاج لتعديل سرعات المحركات لتكون متفاوتة ومستمرة
٥. رسم خط مستقيم	.....	speed left

الإجابة: 1-هـ، 2-ب، 3-ج، 4-د، 5-أ

السؤال السابع: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)

٥ درجات

(أ)		(ب)
١. سرعة أيسر > سرعة أيمن	.....	المسافة التي يقطعها الروبوت
٢. سرعة أيمن > سرعة أيسر	.....	انعطاف لليمين

الإجابة: 1-ب، 2-د، 3-ج، 4-هـ 5-أ

(أ)	(ب)
٣. سرعة أيسر = سرعة أيمن	..... حركة في خط مستقيم
٤. speed	..... انعطاف لليسار
٥. distance cm	..... سرعة المحرك

الإجابة: 1-ب، 2-د، 3-ج، 4-هـ، 5-أ

السؤال الثامن: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)

٥ درجات

(أ)	(ب)
١. أوبن روبيرتا لاب	..... بيئة افتراضية لتجربة وتشغيل كود الروبوت
٢. لبنة مسافة التوجيه	..... آلة تقوم بتنفيذ المهام الموكلة إليها
٣. لبنة مسافة القيادة	..... بيئة برمجية تستخدم للتحكم في الروبوت
٤. المحاكاة	..... تستخدم لبرمجة اتجاه الروبوت وسرعته
٥. الروبوت	..... تستخدم لتحريك الروبوت للأمام والخلف وضبط سرعته

الإجابة: 1-ج، 2-د، 3-هـ، 4-أ، 5-ب

السؤال التاسع: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)

٥ درجات

(أ)	(ب)
١. Edit (تحرير)	..... لبنة للتحرك للأمام والخلف فقط
٢. Action (الحدث)	..... تحتوي على لبنات الحركة والتوجيه
٣. steer distance cm	..... لبنة للتحكم في الانعطافات
٤. drive distance cm	..... قائمة لإنشاء مشروع جديد
٥. زر إعادة الضبط	..... يعيد الروبوت لمكانه الأصلي

الإجابة: 1-د، 2-ب، 3-ج، 4-أ، 5-هـ

السؤال العاشر: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)

٥ درجات

(أ)	(ب)
١. تأثيرات الانتقال	..... معلومات لا يراها الجمهور أثناء العرض
٢. WordArt	..... التأثيرات التي تضاف على النصوص والصور داخل الشريحة
٣. ملاحظات مقدم العرض	..... نص بتنسيق فني يمكن تعديله في باوربوينت
٤. تأثيرات الحركة	..... التأثيرات التي تحدث عند الانتقال من شريحة إلى أخرى
٥. الشرائح	..... الصفحات الفردية التي يتكون منها العرض التقديمي

الإجابة: 1-د، 2-ج، 3-أ، 4-ب، 5-هـ

السؤال الحادي عشر: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)

٥ درجات

(أ)		(ب)
١. الزر الرئيس في EV3	.....	يستخدم لإيقاف تشغيل الروبوت
٢. زر الرجوع في EV3	.....	تستخدم للتنقل عبر خيارات وحدة التحكم
٣. الأزرار الجانبية في EV3	.....	يقيس مدى سرعة دوران الروبوت
٤. المحرك المتوسط	.....	يخفض أو يرفع ذراع الروبوت
٥. مستشعر الجيرسكوب	.....	يستخدم لتشغيل الروبوت

الإجابة: 1-هـ، 2-أ، 3-ب، 4-د، 5-ج

السؤال الثاني عشر: صل بين العمود (أ) والعمود (ب)

٥ درجات

(أ)		(ب)
١. drive distance cm	.....	لبنة مسافة القيادة
٢. steer distance cm	.....	Robot base
٣. الروبوت الافتراضي	.....	لبنة مسافة التوجيه
٤. قاعدة الروبوت	.....	بيئة البرمجة المستخدمة
٥. أوبن روبيرتا لاب	.....	Virtual robot

الإجابة: 1-أ، 2-ج، 3-هـ، 4-ب، 5-د

السؤال الثالث عشر: رتب الكلمات التالية لتكوين جملة مفيدة:

١ درجات

١	التدوير - الصورة - يساعد - على - تعديل - اتجاه
	.....

السؤال الرابع عشر: رتب الكلمات التالية لتكوين جملة مفيدة

١ درجات

١	السطوع - يجعل - الصورة - ضبط - أوضح - أكثر مفيدة
	.....

السؤال الخامس عشر: أكمل الفراغات التالية:

٢٩ درجات

١	المستشعر الذي يقيس مدى سرعة دوران الروبوت هو مستشعر _____.
	الإجابة: الجيرسكوب
٢	المنطقة التي يتم فيها إضافة اللبنات لإنشاء المقطع البرمجي تسمى منطقة _____.
	الإجابة: البرمجة

٣	المحاكاة هي إعادة إنشاء بيئة مشابهة للبيئة الواقعية الحقيقية في بيئة _____. الإجابة: افتراضية
٤	في باوربوينت، يمكن استخدام _____ لإضافة نصوص ذات تأثيرات فنية خاصة. الإجابة: WordArt
٥	لتشغيل روبوت ليجو مايند ستورم، يتعين الضغط على الزر _____. الإجابة: الرئيس
٦	المصطلح الإنجليزي المقابل لكلمة 'المقطع البرمجي' هو _____. الإجابة: Code
٧	لإدراج لبنة الحركة والانعطاف، نذهب إلى فئة _____ ثم نختار اللبنة المناسبة. الإجابة: Action
٨	تُستخدم لبنة _____ لتحديد مسافة القيادة بالسنتيمتر. الإجابة: drive distance cm
٩	إذا كانت سرعة المحرك الأيسر 100 وسرعة المحرك الأيمن 40، فإن الروبوت سينعطف باتجاه _____. الإجابة: اليمين
١٠	لإنشاء مشروع جديد، نختار New من قائمة _____. الإجابة: Edit
١١	عندما يصل الروبوت إلى نهاية الجانب الثاني، فإنه ينعطف لليمين _____. الإجابة: مرة أخرى
١٢	نستخدم أداة __لإزالة اللون الأحمر الذي يظهر في العين عند التصوير. الإجابة: إزالة العين الحمراء
١٣	تُستخدم أداة __لتغيير اتجاه الصورة إذا كانت مقلوبة أو مائلة. الإجابة: التدوير
١٤	عند الرغبة في حذف جزء غير مهم من الصورة نستخدم أداة __. الإجابة: القص
١٥	من أمثلة تحسينات الصورة ضبط __لجعلها أوضح. الإجابة: الإضائة والألوان
١٦	تُعد إزالة العين الحمراء من أدوات __الصورة. الإجابة: تحسين
١٧	قص الصورة يساعد على التركيز على الجزء __من الصورة. الإجابة: المهم
١٨	التدوير لا يغيّر محتوى الصورة بل يغيّر __ الإجابة: اتجاهها
١٩	استخدام أدوات تحسين الصور يجعل الصورة أكثر __وأسهل في المشاهدة. الإجابة: وضوحًا
٢٠	مستشعر _____ هو المستشعر المسؤول عن اكتشاف الموجات فوق الصوتية. الإجابة: Ultrasonic sensor
٢١	برنامج _____ هو برنامج جداول بيانات يُستخدم لتنظيم المعلومات وتحليلها. الإجابة: مايكروسوفت إكسل
٢٢	تُعرف _____ بأنها آلة تؤدي المهام بشكل مستقل أو بمساعدة بشرية. الإجابة: الروبوت
٢٣	عند تسجيل الدخول بنجاح في أوبن روبيرتا لاب، يتغير لون أيقونة المستخدم إلى اللون _____. الإجابة: الأزرق

٢٤	نستخدم أداة ___ لعرض الصورة بشكل أوضح الإجابة: التكبير
٢٥	حتى ينعطف الروبوت، نقوم بتغيير سرعات المحركات في لبنة _____. الإجابة: steer distance cm
٢٦	في جداول البيانات، تتكون _____ من تقاطع الصفوف مع الأعمدة. الإجابة: الخلايا
٢٧	لجعل الروبوت يسير في منحنى، يجب ضبط سرعات مختلفة للمحركين _____. الإجابة: الأيمن والأيسر
٢٨	لجعل الروبوت يرسم مربعاً، يجب أن تكون جميع الجوانب والزوايا _____. الإجابة: متساوية
٢٩	لجعل الروبوت يتحرك للأمام في خط مستقيم، يجب أن تكون سرعة كلا المحركين _____. الإجابة: متساوية

السؤال السادس عشر: أكمل الفراغات مستخدماً الكلمات من الصندوق: — ٥ درجات

(القص - السطوع - الفلاتر - التدوير - الألوان)

١	تُستخدم أداة _____ لتعديل اتجاه الصورة.
٢	يساعد ضبط _____ على جعل الصورة أكثر وضوحًا أو أكثر قتامة
٣	تعمل _____ على إضافة تأثيرات جاهزة تجعل الصورة أجمل.
٤	يساعد _____ على حذف جزء من الصورة والتركيز على الجزء المهم
٥	يمكن تحسين _____ لجعل الصورة أكثر دفئًا أو برودة

السؤال السابع عشر: أجب عن الأسئلة التالية: — ١٠ درجات

الأول.

لماذا نحتاج لاستخدام زر إعادة الضبط في بيئة المحاكاة؟

.....

.....

.....

.....

.....

الإجابة النموذجية: لاستعادة الموضع الافتراضي للروبوت ومسح أي رسومات أو خطوط سابقة من المشهد.

الثاني.

في المثال المذكور في الدرس للانعطاف لليمين، كم كانت قيمة سرعة المحرك الأيسر وسرعة المحرك الأيمن؟

.....

.....

.....

.....

.....

الإجابة النموذجية: سرعة المحرك الأيسر 100، وسرعة المحرك الأيمن 40.

للمزيد من الاختبارات اضغط
على قناة تيليجرام

الثالث.

كيف يتكون عنوان الخلية في برنامج مايكروسوفت إكسل؟

.....

.....

.....

.....

.....

الإجابة النموذجية: يتكون عنوان الخلية من حرف العمود ورقم الصف (مثل B3).

الرابع.

لماذا يحتاج الروبوت إلى تكرار الحركة والانعطاف أربع مرات لرسم المربع؟

.....

.....

.....

.....

.....

الإجابة النموذجية: لأن المربع يتكون من أربعة جوانب وأربع زوايا متساوية.

الخامس.

كيف يمكن حذف كائن (مثل المربع) من نافذة عرض المحاكاة؟

.....

.....

.....

.....

.....

الإجابة النموذجية: باختيار الكائن ثم الضغط على زر الحذف (Delete) من لوحة المفاتيح أو زر الحذف في الواجهة.

السادس.

ما الفرق بين تأثيرات الحركة وتأثيرات الانتقال في العروض التقديمية؟

.....

.....

.....

.....

.....

الإجابة النموذجية: تأثيرات الحركة تطبق على العناصر داخل الشريحة، بينما تأثيرات الانتقال تطبق عند الانتقال من شريحة لأخرى.

السابع.

ما هي وظيفة لبنة 'مسافة التوجيه بالسنتميتر' (steer distance cm)؟

.....

.....

.....

.....

.....

الإجابة النموذجية: تُستخدم لبرمجة اتجاه الروبوت وسرعته، وتوجيهه للانعطاف يميناً أو يساراً.

الثامن.

لماذا نحتاج إلى إنشاء حساب في بيئة أوبن روبيرتا لاب؟
.....
.....
.....
.....
.....

الإجابة النموذجية: لحفظ المشاريع والمقاطع البرمجية وإعادة فتحها لاحقاً.

التاسع.

ما هو الغرض الأساسي من استخدام جداول البيانات؟
.....
.....
.....
.....
.....

الإجابة النموذجية: تُستخدم لتنظيم المعلومات، تحليل البيانات، وإنتاج الرسوم البيانية.

العاشر.

ما الهدف من مشروع الوحدة المذكور في الدرس؟
.....
.....
.....
.....
.....

الإجابة النموذجية: برمجة الروبوت ليتحرك ويرسم شكلاً مربعاً.