



دبرني

نطاقك ودوسيتك لياك بيك
www.Dabrni.com
تابعنا على الفيسبوك | دبرني



-أسئلة (الاختيار من متعدد) و (الصحيح وخطأ)
على نموذج القارئ الضوئي آخر الصفحة
بنك أسئلة ضع دائرة الوحدة الثانية
الذكاء الاصطناعي وخوارزميات البحث
اعداد الأستاذ احمد شهاب

النير في علوم الحاسوب

079/ 6459006



Watermarkly



نطاقك ودوسيك لياك بيك
www.Dabrni.com
تابعنا على الفيسبوك | ديرني

طلابي الحبايب

ترقبوا مراجعات قبل
الامتحان لكل من المراكز
الآتية

الحسين	مركز ربوع عمون
ماركا الشمالية	مركز ربوع ماركا
الوحدات	مركز حنفية ربوع اليرموك
حي نزال	مركز المثابرون

للاستفسار 0796459006

الأستاذ احمد شهاب

الابداع عنوانكم احبائي

بنك أسئلة النيرد في علوم الحاسوب (الوحدة الثانية) الأستاذ أحمد شهاب

7. التعامل مع البيانات الرمزية عن طريق عمليات المقارنة



(أ) تمثيل المعرفة (ب) التمثيل الرمزي
(ج) التخطيط (د) القدرة على التعلم

8. قدرة برنامج الذكاء الاصطناعي على وضع اهداف والعمل على تحقيقها، والقدرة على تغير الخطة إذا اقتضت الحاجة الى ذلك تعني:-

(أ) تمثيل المعرفة (ب) التخطيط
(ج) التخطيط (د) القدرة على التعلم (الآلة)

9. قدرة برنامج على إعطاء تشخيص لحالة مرضية طارئة، دون الحصول على نتائج التحاليل الطبية كاملة تعني:-

(أ) تمثيل المعرفة (ب) التخطيط
(ج) التخطيط (د) القدرة على التعلم

(د) التعامل مع البيانات غير المكتملة او غير المؤكدة

10. واحدة من الآتي ليست من مميزات الذكاء الاصطناعي هي:-

(أ) تمثيل المعرفة (ب) التمثيل الرمزي
(ج) التخطيط (د) الروبوت الذكي

11. كتاب معرفة الحيل الهندسية الفه:-

(أ) الجزري (ب) إدوارد فيغنوم
(ج) يوجين غوستمان (د) جورج بول

12. صمم اول نظام خبير لحل مشكلات رياضية صعبه:-

(أ) في القرن الثاني عشر والثالث عشر
(ب) في القرن التاسع عشر
(ج) في خمسينيات وستينيات القرن الماضي
(د) في عام 2000

13. ظهر مصطلح الذكاء الاصطناعي -

(أ) في القرن الثاني عشر والثالث عشر
(ب) في القرن التاسع عشر
(ج) في خمسينيات وستينيات القرن الماضي
(د) في عام 2000

14. صممت أله لغسيل اليدين تقدم الصابون والمناشف آليا لمستخدميها -

(أ) في القرن الثاني عشر والثالث عشر
(ب) في القرن التاسع عشر
(ج) في خمسينيات وستينيات القرن الماضي
(د) في عام 2000

النيرد في علوم الحاسوب 0796459006

إدارة الامتحانات والاختبارات



مديرية الامتحانات
قسم الامتحانات العامة
تعليمات كيفية الإجابة



- استخدم قلم رصاص ولا تستخدم قلم حبر إطلاقاً
- ظلل بشكل غامق الدائرة التي تشير إلى رمز الإجابة الصحيحة
- استخدم الممحاة لتغيير الإجابات التي تريد تغييرها ولكن مسح جيداً
- إذا كان السؤال من نوع الصواب والخطأ (نعم، لا) (✓×) فظلل الدائرة ذات الرمز (أ) لتعبير عن الصواب (نعم) ✓ والدائرة (ب) لتعبير عن الخطأ (لا) ×

مثال: يوضح كيفية الإجابة:

1- عاصمة الأردن هي:

(أ) مادبا (ب) السلط (ج) عمان (د) إربد

1- (أ) (ب) (ج) (د)

لاحظ تم تظليل الرمز (ج) والذي يدل على الإجابة الصحيحة

ضع دائرة حول رمز الإجابة الصحيحة

1. هو علم من علوم الحاسوب، يختص بتصميم وتمثيل وبرمجة نماذج حاسوبية في مجالات الحياة المختلفة، تحاكي في عملها طريقة تفكير الانسان وردود افعاله في مواقف معينة. **مصطلح مرادف لي**

(أ) الحساسات (ب) الذكاء الاصطناعي
(ج) علم الروبوت (د) النظم الخبيرة

2. واحدة من الآتي تعد من منهجيات الذكاء الاصطناعي

(أ) تمثيل المعرفة (ب) التصرف كآلة
(ج) التفكير كالإنسان (د) النظم الخبيرة

3. أكثر أنواع الروبوتات استخداماً وانتشاراً في مجال

(أ) الصناعة (ب) التصرف منطقياً
(ج) التفكير كآلة (د) النظم الخبيرة

4. أول برنامج حاسوبي للذكاء الاصطناعي تمكن من

اجتياز اختبار تورينغ لأول مرة
(أ) باف (ب) بروسبكتير
(ج) إدوارد فيغنوم (د) يوجين غوستمان

5. من مميزات الذكاء الاصطناعي

(أ) تمثيل المعرفة (ب) التمثيل الرمزي
(ج) التخطيط (د) أ + ب + ج

6. تنظيمها وترميزها وتخزينها إلى ما هو موجود في

الذاكرة تعني

(أ) تمثيل المعرفة (ب) التمثيل الرمزي
(ج) التخطيط (د) القدرة على التعلم

22. هو دماغ الروبوت يقوم باستقبال البيانات من البيئة المحيطة -



نطاقك ودوسيك لياك بينك
www.Dabrni.com
تابعنا على الفيسبوك | دبرني

(أ) ذراع ميكانيكي

(ب) مستجيب نهائي

(ج) المتحكم

(د) المشغل ميكانيكي

23. تشبه وظيفتها وظيفة الحواس الخمسة للإنسان

تماما، وتعد صلة الوصل بين الروبوت والبيئة المحيطة -

(أ) ذراع ميكانيكي

(ب) الحساسات

(ج) المتحكم

(د) المشغل ميكانيكي

24. تشبه في شكلها ذراع الإنسان، وتحتوي على مفاصل

صناعية لتسهيل حركتها عند تنفيذ الأوامر الصادر إليها -

(أ) ذراع ميكانيكي

(ب) الحساسات

(ج) المتحكم

(د) المشغل ميكانيكي

25. وظيفة حساس اللمس في الروبوت هو استشعار

(أ) التماس بين الروبوت وأي جسم آخر

(ب) المسافة بين الروبوت والأجسام الأخرى

(ج) شدة الضوء المنعكس من الأجسام المختلفة

(د) شدة الأصوات المحيطة بالروبوت

26. وظيفة حساس المسافة في الروبوت هو استشعار

(أ) التماس بين الروبوت وأي جسم آخر

(ب) المسافة بين الروبوت والأجسام الأخرى

(ج) شدة الضوء المنعكس من الأجسام المختلفة

(د) شدة الأصوات المحيطة بالروبوت

27. وظيفة حساس الصوت في الروبوت هو استشعار

(أ) التماس بين الروبوت وأي جسم آخر

(ب) المسافة بين الروبوت والأجسام الأخرى

(ج) شدة الضوء المنعكس من الأجسام المختلفة

(د) شدة الأصوات المحيطة بالروبوت

28. وظيفة حساس الضوء في الروبوت هو استشعار

(أ) التماس بين الروبوت وأي جسم آخر

(ب) المسافة بين الروبوت والأجسام الأخرى

(ج) شدة الضوء المنعكس من الأجسام المختلفة

(د) شدة الأصوات المحيطة بالروبوت

15. متى ظهرت الروبوتات شبيها بالإنسان

(أ) في القرن الثاني عشر والثالث عشر

(ب) في القرن التاسع عشر

(ج) في خمسينيات وستينيات القرن الماضي

(د) في عام 2000

16. متى صمم أول ذراع في الصناعة -

(أ) في القرن الثاني عشر والثالث عشر

(ب) في القرن التاسع عشر

(ج) في خمسينيات وستينيات القرن الماضي

(د) في عام 2000

17. متى ظهر الجيل الجديد من الروبوتات التي تشبه في

تصميمها جسم الإنسان -

(أ) في القرن الثاني عشر والثالث عشر

(ب) في القرن التاسع عشر

(ج) في خمسينيات وستينيات القرن الماضي

(د) في عام 2000

18. لماذا استخدمت أول روبوتات شبيها بالإنسان -

(أ) الاستشعار

(ب) التخطيط والمعالجة

(ج) الطلاء

(د) في أبحاث وكالة ناسا

19. الاستشعار التخطيط والمعالجة والاستجابة وردة

الفعل تعد من -

(أ) مميزات الذكاء الاصطناعي

(ب) صفات آلة الروبوت

(ج) استخدامات الروبوت

(د) أصناف الروبوت

20. مكونات الروبوت البسيط -

(أ) ذراع ميكانيكي

(ب) مستجيب نهائي

(ج) مفاصل

(د) أ + ب + ج

21. هو عضلات الروبوت وهو الجزء المسؤول عن حركته

حيث يحول أوامر المتحكم إلى حركة فيزيائية -

(أ) ذراع ميكانيكي

(ب) مستجيب نهائي

(ج) المتحكم

(د) المشغل ميكانيكي

29. عمليات الطلاء بالبخ الحراري في المصانع من استخدامات

(أ) الروبوت الصناعي (ب) الروبوت الطبي
(ج) الروبوت في الفضاء (د) الروبوت التعليمي
30. عمليات تجميع القطع وتثبيتها في أماكنها من استخدامات

(أ) الروبوت الصناعي (ب) الروبوت الطبي
(ج) الروبوت في الفضاء (د) الروبوت التعليمي
31. إجراء العمليات الجراحية المعقدة من استخدامات

(أ) الروبوت الصناعي (ب) الروبوت الطبي
(ج) الروبوت في الفضاء (د) الروبوت التعليمي
32. استشعار النبضات العصبية الصادرة من الدماغ والاستجابة لها من استخدامات

(أ) الروبوت الطبي (ب) الروبوت الطبي
(ج) الروبوت في الفضاء (د) الروبوت التعليمي
33. استخدام في المركبات الفضائية، وفي دراسة سطح المريخ من استخدامات

(أ) الروبوت الطبي (ب) الروبوت الطبي
(ج) الروبوت في الفضاء (د) الروبوت التعليمي
34. إبطال مفعول الألغام والقنابل من استخدامات

(أ) الروبوت الطبي (ب) الروبوت في المجال الأمني
(ج) الروبوت في الفضاء (د) الروبوت التعليمي

35. نقل المواد السامة والمشعة من استخدامات
(أ) الروبوت الطبي (ب) الروبوت في المجال الأمني
(ج) الروبوت في الفضاء (د) الروبوت التعليمي

36. روبوت مكافحة الحرائق مثال على
(أ) الروبوت الطبي (ب) الروبوت في المجال الأمني
(ج) الروبوت في الفضاء (د) الروبوت التعليمي

37. يستطيع العمل ضمن مساحة معينة ويتم تثبيت قاعدة بعض الأنواع منها على أرضية ثابتة من استخدامات
(أ) الروبوت في المجال الأمني (ب) الروبوت الثابت
(ج) الروبوت الجوال (د) الروبوت التعليمي

38. روبوت الذراع مثال على

(أ) الروبوت في المجال الأمني (ب) الروبوت الثابت
(ج) الروبوت الجوال (د) الروبوت التعليمي
39. روبوت السباح مثال على

(أ) الروبوت في المجال الأمني (ب) الروبوت الثابت
(ج) الروبوت الجوال (د) الروبوت التعليمي
40. روبوت ذو العجلات مثال على

(أ) الروبوت في المجال الأمني (ب) الروبوت الثابت
(ج) الروبوت الجوال (د) الروبوت التعليمي
41. يقوم بالتحرك والتنقل ضمن مساحات متنوعة لأداء المهمة لذا يملك جزءاً يساعده على الحركة من استخدامات

(أ) الروبوت في المجال الأمني (ب) الروبوت الثابت
(ج) الروبوت الجوال (د) الروبوت التعليمي
42. ظهر مفهوم النظم الخبيرة أول مرة من قبل العالم

(أ) باف (ب) بروسبكتير
(ج) إدوارد فيغنوم (د) يوجين غوستمان

43. هو برنامج حاسوبي ذكي، يستخدم مجموعة من القواعد في مجال معين لحل المشكلات التي تحتاج إلى الخبرة البشرية، ويتميز عن البرنامج العادي، بقدرة على التعلم واكتساب الخبرات الجديدة: - مصطلح مرادف لي

(أ) علم الروبوت (ب) يوجين غوستمان
(ج) النظم الخبيرة (د) بروسبكتير

44. هي حصة المعلومات والخبرة البشرية، التي تجمع في عقول الأفراد عن طريق الخبرة، وهي نتاج استخدام المعلومات التي تنتج من معالجة البيانات ودمجها مع الخبرات: - مصطلح مرادف لي

(أ) علم الروبوت (ب) المعرفة
(ج) النظم الخبيرة (د) بروسبكتير

45. النظام خبير المسؤول عن تحديد مكونات المركبات الكيميائية هو

(أ) ديندرال (ب) باف
(ج) بروسبكتير (د) ديزاين أدفايزر

46. النظام خبير المسؤول عن تشخيص أمراض الجهاز التنفسي هو

(أ) ديندرال (ب) باف
(ج) بروسبكتير (د) ديزاين أدفايزر

بنك أسئلة النيرد في علوم الحاسوب (الوحدة الثانية) الأستاذ أحمد شهاب

47. النظام خبير الذي يستخدم من قبل الجيولوجيين لتحديد مواقع الحفر للتنقيب عن النفط والمعادن هو

- (أ) ديندرال
(ج) بروسبكتور
(ب) باف
(د) ديزاين أدفايزر

48. النظام خبير الذي يقدم نصائح لتصميم رقائق المعالج هو

- (أ) ديندرال
(ج) بروسبكتور
(ب) باف
(د) ديزاين أدفايزر

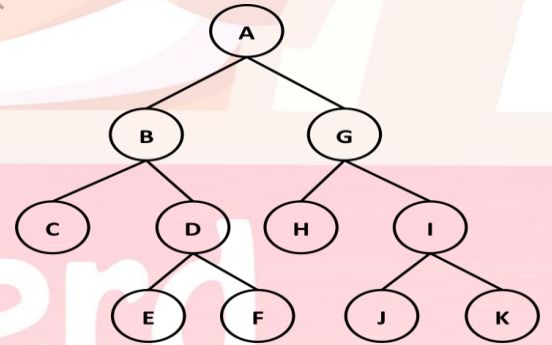
49. النظام خبير الذي يعطي نصائح لعلماء الآثار لفحص الأدوات الحجرية هو

- (أ) ديندرال
(ج) بروسبكتور
(ب) ليثان
(د) ديزاين أدفايزر

50. هو برنامج حاسوبي يقوم بالبحث في قاعدة المعرفة لحل مسألة أو مشكلة عن طريق آلية استنتاج تحاكي آلية عمل الخبير عند الاستشارة في مسألة ما لإيجاد الحل. واختيار النصيحة المناسبة مصطلح مرادف لي: -

- (أ) ذاكرة العمل
(ج) قاعدة البيانات
(ب) محرك الاستدلال
(د) قاعدة المعرفة ز

أدرس الشكل الآتي ثم أجب عن الاسئلة



51. ما هو جذر الشجرة

- (أ) A
(ب) I
(ج) H
(د) B

52. كم عدد حالات فضاء البحث

- (أ) 12
(ب) 11
(ج) 3
(د) 15

53. مثال على نقطة ميتة: -

- (أ) J
(ب) K
(ج) D
(د) A + B

54. واحدة من الآتي مثال على مسار ضمن الشجرة: -

- (أ) A-B-G
(ج) A-B-D-F
(ب) A-B-C
(د) A + ج

55. كم عدد المستويات بالشجرة: -

- (أ) 4
(ج) 3
(ب) 6
(د) 11

56. ما هو مسار البحث عن الحالة الهدف باستخدام خوارزمية البحث في العمق أولاً إذا علمت ان نقطة الهدف هو النقطة

- (أ) A-B-D-C-E-F-G-H-I
(ج) A-G-I
(ب) A-B-C-D-E-F-G-H-I
(د) A-B-G-C-D-H-I

57. كم عدد النقاط الميتة

- (أ) 4
(ج) 3
(ب) 6
(د) 11

58. عند غلق الدائرة الكهربائية المفتاح يضئ المصباح ماذا تمثل الحالة بالرمز الثنائي تمثل بالرمز

- (أ) 1
(ب) 0
(ج) 10
(د) 101

59. عند فتح الدائرة الكهربائية المفتاح ينطفئ المصباح ماذا تمثل الحالة بالرمز الثنائي تمثل بالرمز

- (أ) 1
(ب) 0
(ج) 10
(د) 101

60. منطقة في الذاكرة مخصصة لتخزين المشكلة المدخلة، بوساطة مستخدم النظام والمطلوب إيجاد حل مناسب مصطلح مرادف لي

- (أ) ذاكرة العمل
(ج) قاعدة البيانات
(ب) محرك الاستدلال
(د) قاعدة المعرفة

61. هي سلسلة من الخطوات غير المعروفة مسبقاً؛ للعثور على الحل الذي يطابق مجموعة من المعايير من بين مجموعة من الحلول المحتملة مصطلح مرادف لي

- (أ) ذاكرة العمل
(ج) قاعدة البيانات
(ب) محرك الاستدلال
(د) خوارزميات البحث

62. ماذا سميت أول روبوتات شبيهة بالإنسان

- (أ) ذراع ميكانيكي
(ج) المتحكم
(ب) مستجيب نهائي
(د) الانسان الآلي

63. هي الطريقة المستخدمة للتعبير عن المسألة (المشكلة) لتسهيل عملية البحث عن الحلول الممكنة

من خلال خوارزميات البحث يتم التعبير عن هذا النوع من المشكلات من خلال شجرة البحث

- (أ) شجرة البحث
(ج) قاعدة البيانات
(ب) محرك الاستدلال
(د) خوارزميات البحث

64. هو العلم الذي يهتم بتصميم وبناء وبرمجة الروبوتات لتفاعل مع البيئة المحيطة وهو من أكثر تقنيات الذكاء الاصطناعي تقدماً من حيث التطبيقات التي تقدم فيها

حلولاً

- (أ) الروبوت (ب) علم الروبوت (ج) قاعدة البيانات