

2025 学年期末评估

六年级设计与工艺

姓名:



班级: 6 ()

成绩: _____

时间: 1 小时

总分: 50%

A 选择题 (10%)

- 1 机器人系统的四大元素是_____。
A 协调、控制、感应和传送
B 协调、控制、传送和驱动
C 感应、协调、传送和动力源
D 感应、控制、驱动和动力源
- 2 _____是机器人身体内部的小型电机, 用于模仿人体的动作以移动机器人身体的各个部分, 如走动‘张开嘴巴、摇动尾巴、移动等。
A 驱动 B 感应 C 控制 D 动力源
- 3 控制系统根据传感器传送回来的信息和机器人的 _____来控制机器人的执行运作。
A 供给 B 信息
C 装置 D 操作指令程序
- 4 以下哪种电池适合用于扫地机器人?
A 干电池 B 蓄电池
C 小型发电机 D 太阳能电池

5 机器人前面常装置什么元件来避免撞到障碍物?

A 电池

B 轮子

C 感应器

D 控制板

6 以下哪个搭配是正确的?

考量因素

说明

A 稳固性

材料容易取得, 价格不贵

B 实用性

可充当各种用品

C 经济性

结构稳固, 耐用

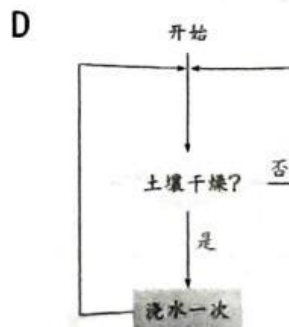
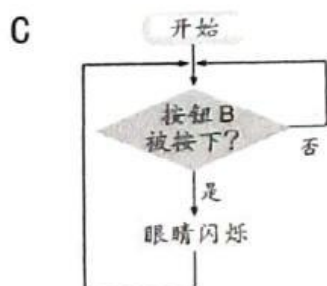
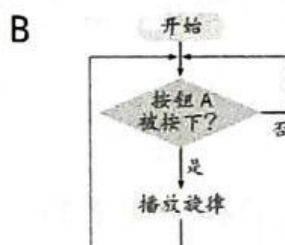
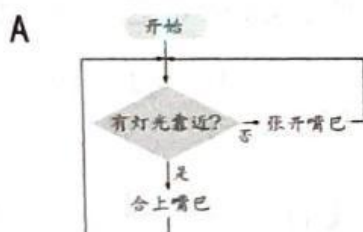
D 美观性

制作时间

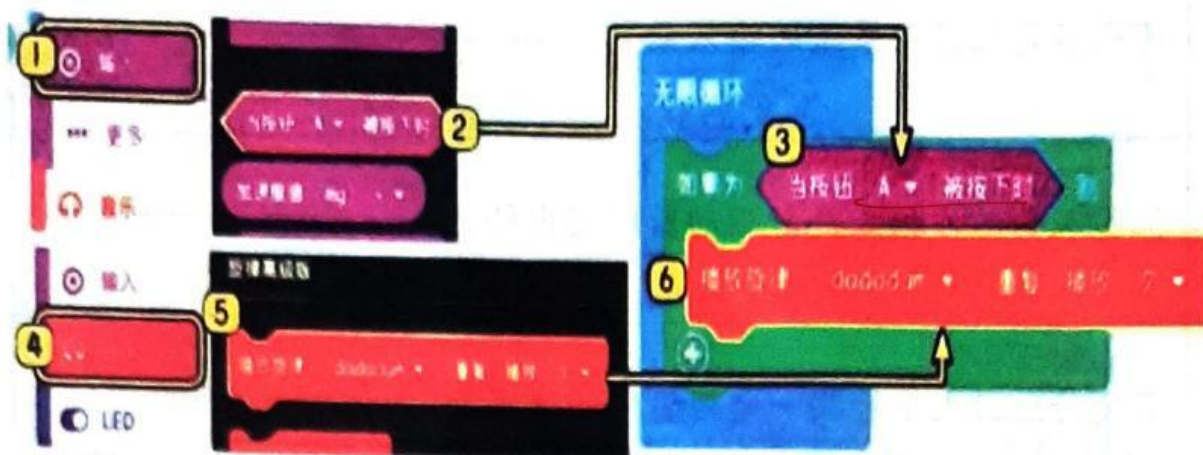
7

如果按钮 B 被按下, 机器龙的眼睛闪烁。

以下哪一个流程图符合上述的算法?



8 以下是编写机器龙哪个部位的程序？



A 开合嘴巴的程序

B 播放旋律的程序

C 眼睛闪烁的程序

D 关闭眼睛的程序

9 设计工作表的目的是什么？

I. 构思方案

II. 预算成本

III. 避免浪费资源

IV. 提高工作效率

A I 和 III

B II 和 III

C II 和 IV

D III 和 IV

10 以下哪些是制作产品时用到的基本设计？

I 机电元素

II 加入程序设计

III 设计产品外观

IV 加入机器人原理

A I 和 II

B II 和 III

C I 和 III

D II 和 IV

B 是非题 (10%)

11	传感器是机器人系统的输入装置。-----	
12	机器人的动作指令是由驱动器所发出的。-----	
13	温度传感器用于检测一定距离内的障碍物。-----	
14	装置机器龙需要准备电子元件和材料。-----	
15	编写程序和功能测试时装置机器人系统中不可或缺的节。-----	
16	如果伺服电机安装错误，机器龙能正常的开合嘴巴。-----	
17	总结报告可以帮助改进未来的设计。-----	
18	在呈现产品时，只需要展现成果，不必解释制作步骤。-----	
19	应用可更新材料制作产品，能供减少对环境的影响。-----	
20	微控制器板不能编写程序的设备。-----	