

☒ **1. Igaz–Hamis Tesztsor (1–20)**

1. A robotok képesek érzékelni a környezetüket, ha megfelelő szenzorokkal vannak felszerelve.
2. A humanoid robotok kizárólag gyári munkára alkalmasak.
3. Az ipari robotokat leggyakrabban gyártósorokon alkalmazzák. –
4. A padlórobotok képesek komplex döntéseket hozni. –
5. A programozás célja, hogy utasításokat adjunk a robot számára. –
6. A kód egy grafikus elem, amely a robot színét szabályozza. –
7. A kódsor több kód egymás után történő elhelyezése. –
8. A programhiba mindig a robot hardverének hibájára utal. –
9. Az algoritmus lépések sorozata egy cél eléréséhez. –
10. A szenzor egy robot alkatrésze, amely jeleket alakít át. –
11. A közelségérzékelő a távolságot érzékeli akadályokhoz képest. –
12. A fényérzékelő hőmérséklet alapján dönt. –
13. A hangérzékelő képes reagálni tapsra vagy zajra. –
14. A hőérzékelőt csak robotfegyverekben használják. –
15. A nyitásérzékelő érzékeli az ajtók vagy ablakok mozgását. –
16. A tűzjelző nem érzékeli hőt, csak mozgást. –
17. A mozgásérzékelő reagálhat emberi mozgásra is. –
18. Az elágazás logikai döntés, feltételektől függ. –
19. A várakozás utasítás célja a robot pihentetése hosszú ideig. –
20. A blokkprogramozás egyszerűbbé teszi a programozást kezdők számára.
–

☒ **2. Igaz–Hamis Tesztsor (21–40)**

- 21.A blokk a programozási színek vizsgálatát végzi. –
- 22.A start blokk meghatározza, mikor induljon a program. –
- 23.A vége blokk lezárja az utasítássort. –
- 24.A mozgás blokk a robot helyváltoztatását irányítja. –
- 25.A gyakorlat blokk csak ugrásokat tartalmaz. –
- 26.Az ismétlés blokk újra lefuttat egy utasítássorozatot. –
- 27.A robotmakett a robot képernyőjét helyettesíti. –
- 28.A virtuális robot számítógépen futtatható robotmodell. –
- 29.A robotpálya előre megtervezett útvonal. –
- 30.A robotkódolás nem igényel valódi robotot. –
- 31.A tesztelés során hibákat is keresünk. –
- 32.A hibakeresés célja a program vizuális megjelenítése. –
- 33.A QR-kód vizuálisan tárolt információt hordozhat. –
- 34.A kihívás egy játékos feladat, amit a robotnak meg kell oldania. –
- 35.A parancsikon hosszú programkódok rövidített változata. –
- 36.A szimulátor a robot külsejét modellezi 3D nyomtatóval. –
- 37.A kódoló küldetés játékos tanulást jelent. –
- 38.A kincskeresés csak valós kincsek keresését jelenti. –
- 39.A digitális vezérlés automatizálást tesz lehetővé. –
- 40.Az okosotthon nem igényel érzékelőket. –

☒ **3. Igaz–Hamis Tesztsor (41–60)**

- 41.A riasztóközpont vezérli az egész biztonsági rendszert. –
- 42.A távoli vezérlés lehetővé teszi az irányítást akár telefonról is. –
- 43.Az IoT az eszközök internetes összekapcsolását jelenti. –
- 44.A digitális játék célja kizárólag szórakoztatás. –
- 45.A számítógépes modellezés segít folyamatokat megérteni. –
- 46.A térképalapú navigáció segít a robot mozgásának tervezésében. –
- 47.Az ütközés elkerüléséhez nincsen szükség érzékelőre. –
- 48.A kommunikáció robot és ember között is történhet. –
- 49.A végrehajtás a robot tevékenységének automatikus indítása. –
- 50.A felhasználói felület kapcsolatot biztosít a program és az ember között. –
- 51.Az összehangolt működés azt jelenti, hogy több robot dolgozik együtt. –
- 52.Az optimalizált útvonal célja a legrövidebb megoldás megtalálása. –
- 53.Az iskolai elágazás példa lehet a logikai döntésekre. –
- 54.A hőmérséklet-szabályozás csak télen működik. –
- 55.Az érzékelő áramkör jelet küld az irányító egységnek. –
- 56.A digitális tanulás csak videojátékokra épül. –
- 57.A robot nem képes tanulni a programozott viselkedésén kívül. –
- 58.A blokk színe segít az utasítás kategóriájának felismerésében. –
- 59.Az ismétléses utasítások bonyolultabbá, de hatékonyabbá teszik a programot. –
- 60.A robot mindig kreatív megoldásokkal dolgozik. –