



تم تحميل الملف
من موقع **بداية**



للمزيد اكتب
في جوجل



بداية التعليمي

موقع بداية التعليمي كل ما يحتاجه الطالب والمعلم
من ملفات تعليمية، حلول الكتب، توزيع المنهج،
بوربوينت، اختبارات، ملخصات، اختبارات إلكترونية،
أوراق عمل، والكثير...

حمل التطبيق





الدرس الثالث: رسم مكعب

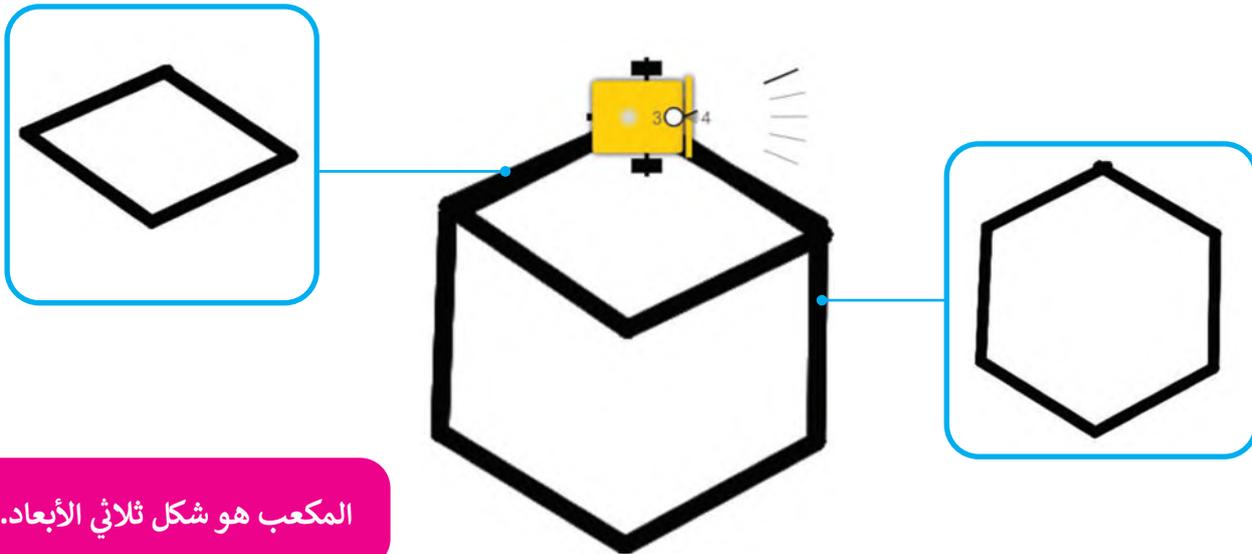
ستتعلم في هذا الدرس كيفية رسم الأشكال في تسلسل، وبشكل أكثر تحديداً سترمج الروبوت ليتحرك ويرسم الأشكال الهندسية التالية: مضلع سداسي (Hexagon) ومُعين (Rhombus).

المُعين هو شكل رباعي أضلاعه الأربعة ذات أطوال متساوية، وتكون فيه كل زاويتين متقابلتين متساويتين.

المضلع السداسي له ست زوايا وستة أضلاع متساوية.

بداية
موقع بداية التعليمي | beadaya.com

سيتحرك الروبوت ويرسم المضلع السداسي أولاً ثم يرسم المُعين، وسيؤدي الدمج بين هذين الشكلين إلى تكوين مكعب.



المكعب هو شكل ثلاثي الأبعاد.

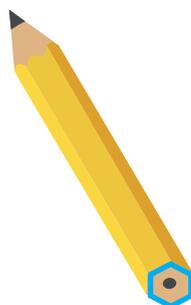
برمجة الروبوت ليتحرك ويرسم المضلع السداسي

لقد تعلمت في الدرس السابق طريقة برمجة الروبوت الخاص بك ليتحرك ويرسم الأشكال الأساسية، وفي هذا الدرس سيكون الشكل الأول الذي سترمج الروبوت ليتحرك ويرسم المضلع السداسي. ألق نظرة على بعض الأمثلة من الحياة الواقعية التي تحتوي على المضلع السداسي.

أمثلة المضلع السداسي في الحياة الواقعية:



المضلع السداسي على سطح كرة القدم.

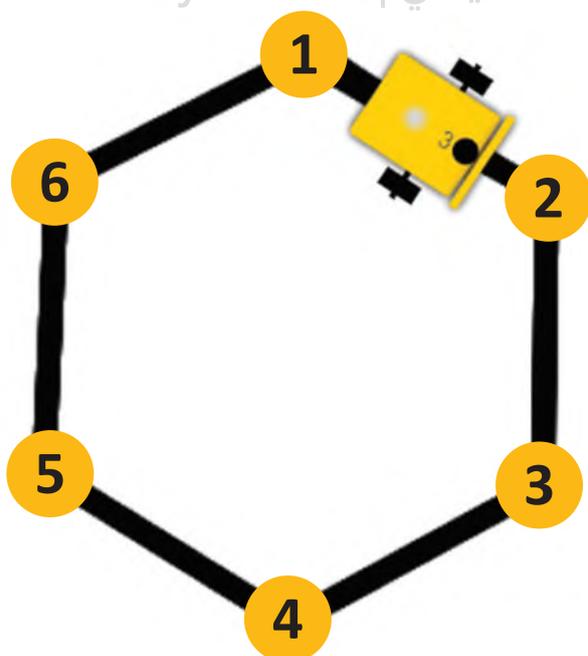


قاعدة قلم الرصاص.



شكل خلايا النحل.

موقع بداية التعليمي | beadaya.com



ألق نظرة على المسار الذي سيتبعه الروبوت الخاص بك ليتحرك ويرسم المضلع السداسي. عليك برمجة الروبوت لينفذ التالي:

- 1 - يبدأ من النقطة 1 وينتقل إلى النقطة 2.
- 2 - عندما يصل إلى النقطة 2 ينعطف إلى اليمين.

ثم كرر جميع الخطوات السابقة 6 مرات حتى يعود الروبوت إلى نقطة البداية.

يجب أن يبدأ الروبوت التحرك من قمة المضلع السداسي، ولتتمكن من رسم المضلع الأول من المضلع السداسي عليك برمجة الروبوت لينعطف 30 درجة إلى اليمين.

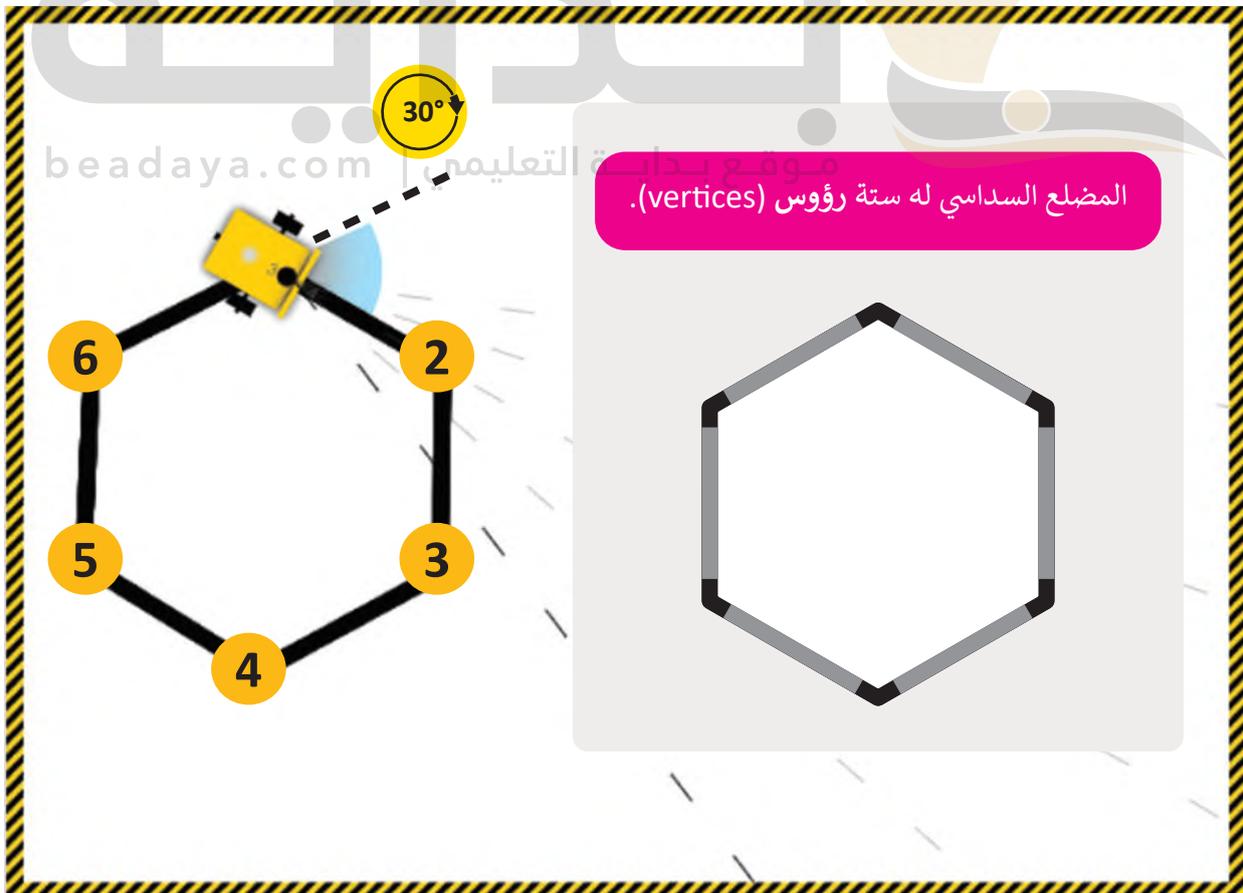
1

2

للانعطاف إلى اليمين:

- 1 < من فئة **Action** (الحدث)،
- أضف لبنة **turn** (الانعطاف) مع مُعَامِل **degree** (الدرجة).
- 2 < اضبط مُعَامِل **degree** (الدرجة) إلى **30**.
- 3

3



الآن، عليك برمجة الروبوت ليتحرك ويرسم الضلع الأول من المضلع السداسي بالتحرك للأمام من النقطة 1 إلى النقطة 2 بسرعة 30 ولمسافة تساوي 40 سنتيمتر.

1

2

drive forwards speed % 30 distance cm 20

drive forwards speed % 30

stop

turn right speed % 30 degree 20

turn right speed % 30

للتحرك إلى الامام:

< من فئة Action (الحدث)، 1
أضف لبنة drive (القيادة) مع مُعَامِل distance cm (المسافة بالسنتيمتر). 2
< اضبط distance cm (المسافة بالسنتيمتر) إلى 40. 3

+ start show sensor data

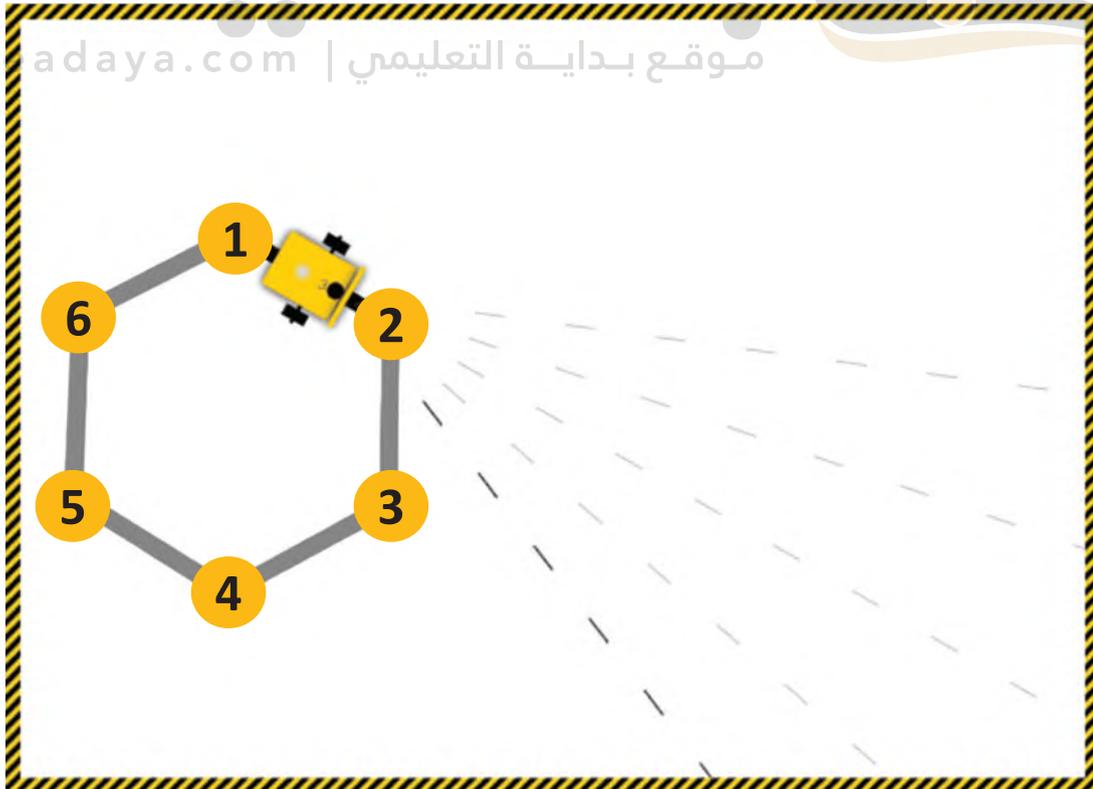
turn right speed % 30 degree 30

drive forwards speed % 30 distance cm 40

3

بداية

موقع بداية التعليمي | b adaya.com



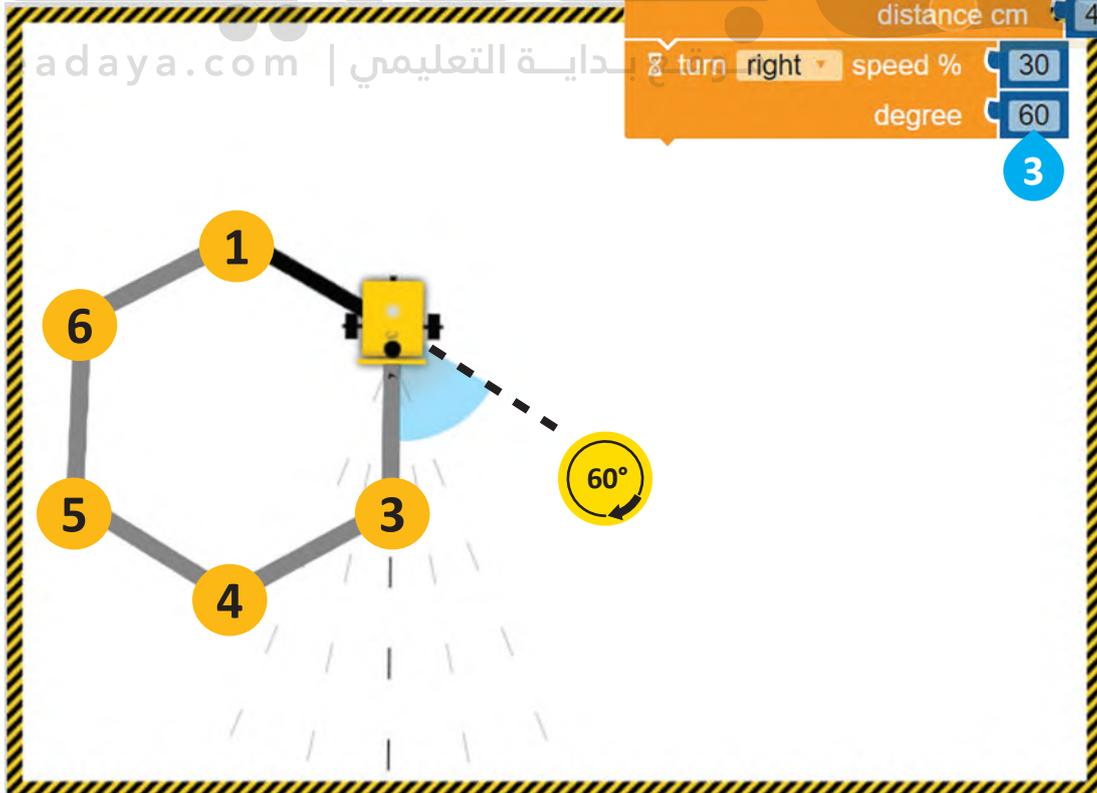
برمجة الروبوت لينعطف

عندما بدأ الروبوت كان على قمة المضلع السداسي ثم انعطف 30 درجة، والآن بعد أن رسم الروبوت المضلع الأول، سيحتاج إلى الانعطاف بمقدار 60 درجة.

عليك برمجة الروبوت لينعطف إلى اليمين، ولذلك ستستخدم لبنة الانعطاف (turn) مع مُعامل الدرجة (degree)، ويكون مقدار الدرجات التي يجب أن ينعطف بها الروبوت تساوي 360 مقسومة على 6 (عدد الأضلاع المضلع السداسي)، وهذا يجعل كل انعطاف يقوم به الروبوت يساوي 60 درجة.

للانعطاف إلى اليمين:

- 1 < من فئة Action (الحدث)،
- أضف لبنة turn (الانعطاف) مع مُعامل degree (الدرجة).
- 2 < اضبط مُعامل degree (الدرجة) إلى 60.



برمجة الروبوت لإضافة مؤثر صوتي

لبنة تردد التشغيل () () Play frequency

تُستخدم هذه اللبنة لإصدار النغمات، ويمكنك العثور على لبنة تردد التشغيل () () Play frequency في فئة الحدث (Action)، ويمكنك تحديد درجة النغمة ومدتها من خلال تحديد المُعامِلين: التردد بالهرتز (frequency Hz) والمدة بالملي ثانية (duration ms).

ستبرمج الروبوت ليصدر مؤثرًا صوتيًا، وستستخدم الإعدادات الافتراضية الخاصة بلبنة تردد التشغيل () () Play frequency.

إضافة المؤثر الصوتي:

< من فئة Action (الحدث)، اسحب 1، وأفلت لبنة play frequency Hz (تردد التشغيل بالهرتز). 2، 3

في كل مرة يتحرك فيها الروبوت ويرسم ضلعًا من المضلع السداسي ثم ينعطف، سيصدر صوتًا.



موقع بداية التعليمي | beadaya.com

والآن عليك برمجة الروبوت ليكرر الخطوات السابقة 6 مرات ليتحرك ويرسم المضلع السداسي من خلال استخدام لبنة التكرار () times (repeat) مرة .

للتكرار:
 < من فئة **Control** (التحكم)، أضف لبنة **repeat () times** (التكرار () مرة). **2**
 < ضع كل اللبنة داخل لبنة **repeat () times** (التكرار () مرة). **3**
 < اضبط **times** (المرات) إلى **6**. **4**

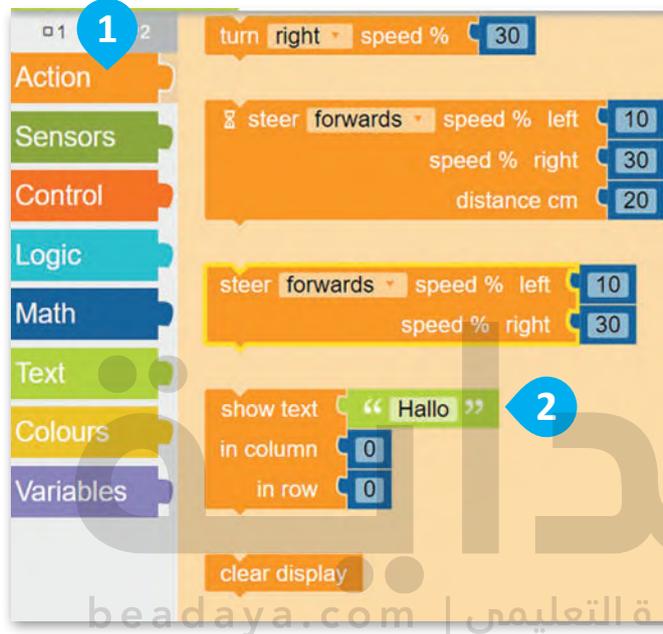
موقع بداية التعليمي | beadaya.com

عرض رسالة على شاشة عرض الروبوت

لبنة عرض النص () (Show text)

يمكنك العثور على هذه اللبنة في فئة الحدث (Action)، وتستخدم لعرض رسالة نصية في شاشة عرض الروبوت. تحتوي هذه اللبنة على: منطقة لكتابة الرسالة النصية، وحقلين لتعيين موضع الرسالة وهما لتحديد العمود (Column) والصف (Row) الذي تبدأ فيه الرسالة بالظهور في شاشة عرض الروبوت EV3، والإعدادات الافتراضية لكل من العمود والصف هي 0 ووفقاً لها تبدأ الرسالة النصية من الزاوية اليسرى العلوية في شاشة عرض الروبوت.

يمكنك عرض رسالة في كل مرة يكمل فيها الروبوت شكلاً عند تشغيل البرنامج، عليك برمجة الروبوت لعرض الرسالة النصية "اكتمل المضلع السداسي" عندما ينتهي من رسم المضلع في شاشة عرض الروبوت EV3.



لعرض رسالة على شاشة عرض الروبوت:

< من فئة Action (الحدث)، أضف لبنة

show text (عرض النص). 2

< اضغط على الرسالة الافتراضية الظاهرة، ثم

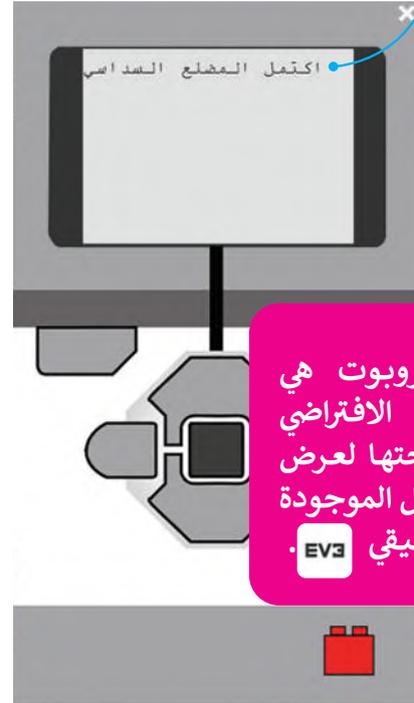
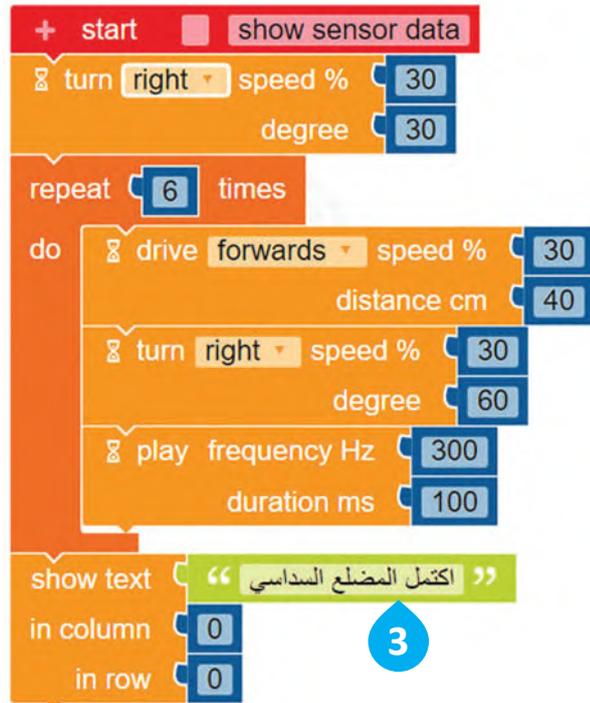
اكتب "اكتمل المضلع السداسي". 3

يمكنك إظهار شاشة عرض الروبوت من خلال

الضغط على الأيقونة

open/close the robot's view (فتح / غلق

شاشة عرض الروبوت).

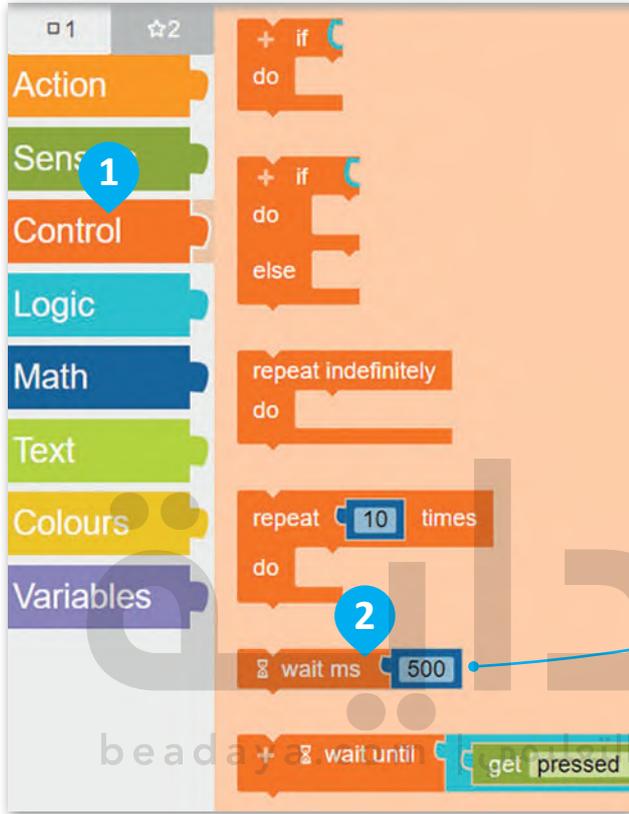


شاشة عرض الروبوت هي جزء في الروبوت الافتراضي EV3، ويمكن برمجتها لعرض الرسائل النصية مثل الموجودة في الروبوت الحقيقي EV3.

لبنة انتظر مللي ثانية () (Wait ms)

تُستخدم هذه اللبنة لإيقاف تشغيل المقطع البرمجي لعدد محدد من المللي ثانية (ms)، ويمكنك العثور على لبنة انتظر مللي ثانية () (wait ms) في فئة التحكم (Control).

ولعرض النص في شاشة عرض الروبوت ولفترة محددة، يجب أن تتبع لبنة انتظر مللي ثانية (wait ms) لبنة عرض النص (Show text). عليك برمجة الرسالة النصية لتظهر في شاشة عرض الروبوت لمدة 2000 مللي ثانية، أي ما يساوي ثانيتين.



لتعيين وقت عرض الرسالة:
 < من فئة Control (التحكم)، 1 أضف لبنة
 wait ms (انتظر مللي ثانية). 2
 < اضبط الانتظار بالمللي ثانية ليكون 2000. 3

اضغط لتغيير المدة الزمنية التي تريد
 أن ينتظرها البرنامج بالمللي ثانية.

إذا لم تستخدم لبنة انتظر مللي ثانية (wait ms) بعد لبنة عرض النص (show text)، فستلاحظ أن الرسالة تومض على شاشة عرض الروبوت؛ لأنه لم يتم برمجتها ليتم عرضها لفترة زمنية محددة ثم تختفي.



```

+ start show sensor data
  turn right speed % 30
  degree 30
  repeat 6 times
    do
      drive forwards speed % 30
      distance cm 40
      turn right speed % 30
      degree 60
      play frequency Hz 300
      duration ms 100
  show text "اكتمل المضلع السداسي"
  in column 0
  in row 0
  wait ms 2000 3
  
```

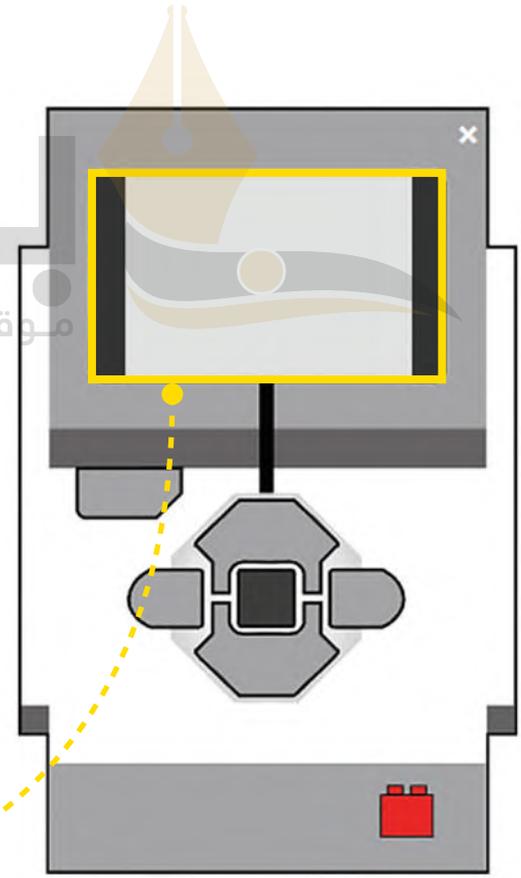
لبنة مسح العرض () () (Clear display)

تُستخدم هذه اللبنة عند تطبيقها لمسح الرسائل النصية المكتوبة سابقاً في شاشة عرض الروبوت الافتراضي، ويمكنك العثور على لبنة مسح العرض (clear display) في فئة الحدث (Action).

ستبرمج الآن شاشة عرض الروبوت ليتم مسحه.



لمسح شاشة عرض الروبوت:
< من فئة Action (الحدث)، اسحب،
2 وأفلت لبنة clear display (مسح العرض).
3.

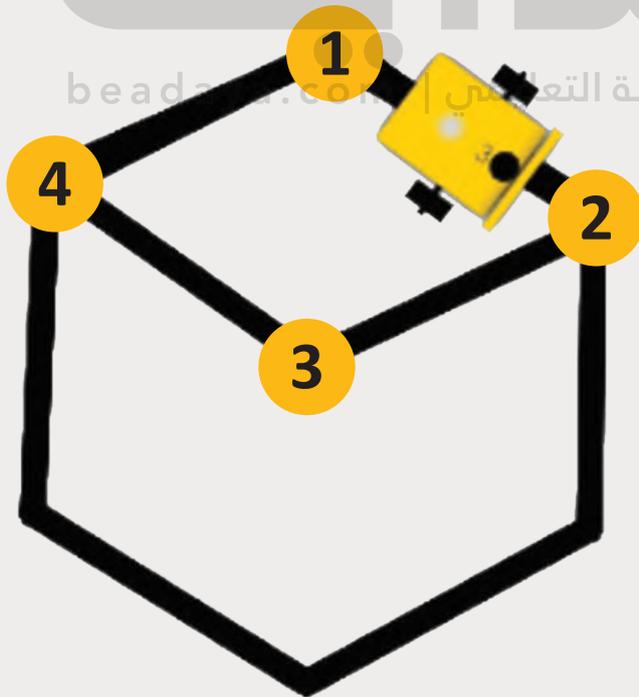
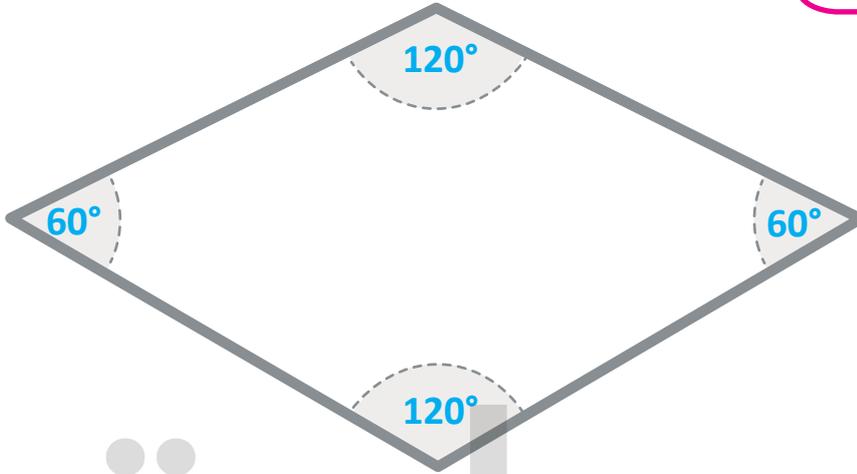


3

برمجة الروبوت ليتحرك ويرسم المعين

الآن بعد أن برمجت الروبوت ليتحرك ويرسم المضلع السداسي، يمكنك المتابعة عن طريق برمجته ليرسم المعين لتكوين المكعب.

لا تنس أن الزوايا المتقابلة في المعين متساوية، ولكن من أجل أن ينعطف الروبوت بشكل صحيح ستحتاج إلى استخدام الزاوية الخارجية للمعين كما فعلت عند رسم المثلث.



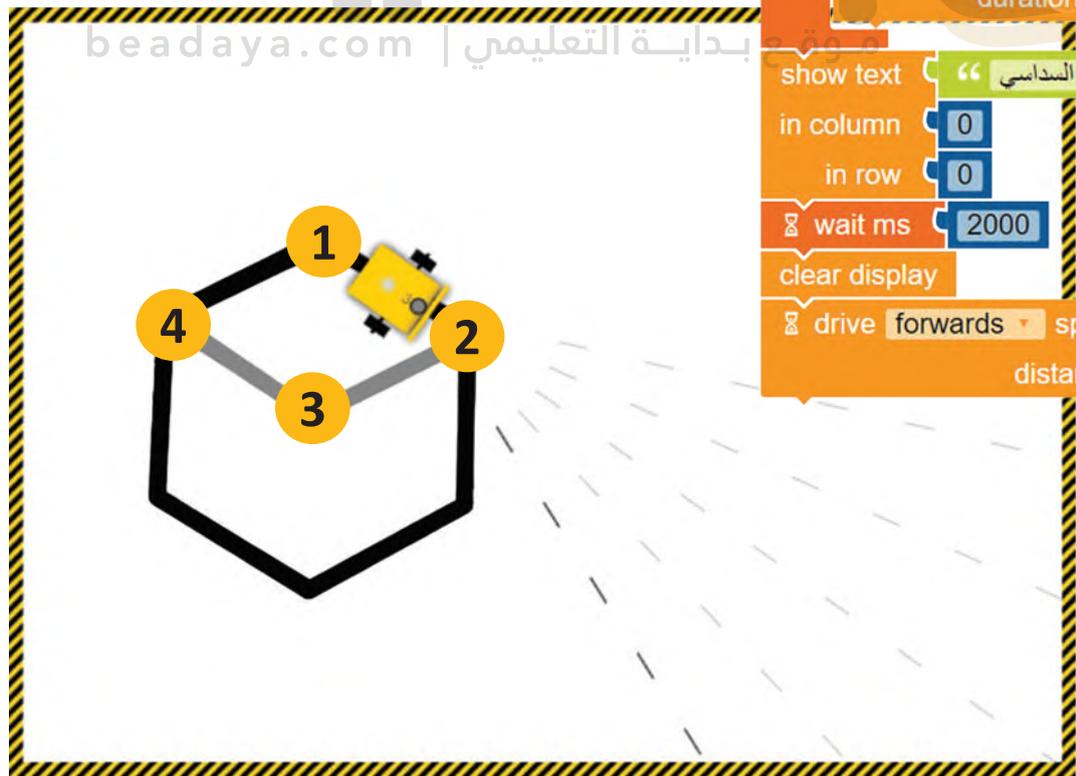
ألقي نظرة على المسار الذي سيتبعه الروبوت الخاص بك ليتحرك ويرسم المعين، حيث تحرك الروبوت ورسم الجانب الأول من المعين، ولكنك ستحتاج إلى برمجة الروبوت للانتقال من النقطة 1 إلى النقطة 2 ليكون في وضع يسمح له برسم الجانب الثاني. عليك برمجة الروبوت لينفذ التالي:

- 1 - يبدأ من النقطة 1 وينتقل إلى النقطة 2.
- 2 - ينعطف إلى اليمين ويتقدم إلى النقطة 3.
- 3 - ينعطف إلى اليمين ويتقدم إلى النقطة 4.
- 4 - ينعطف إلى اليمين ويتقدم إلى الأمام حتى النقطة 1.

يمكنك استخدام لبنة التكرار في رسم المعين، كما تم استخدامها من قبل في رسم المستطيل.

لن تقوم بإنشاء برنامج جديد ليتحرك ويرسم المعين، ولكنك ستستمر في إضافة اللبنة إلى البرنامج الذي أنشأته لرسم المضلع السداسي. عليك برمجة الروبوت ليتحرك إلى الأمام من النقطة 1 إلى النقطة 2 بسرعة 30 ولمسافة تساوي 40 سنتيمتر.

للتحرك إلى الامام:
 < من فئة **Action** (الحدث)، **1** أضف لبنة **drive** (القيادة) مع مُعَامِل **distance cm** (المسافة بالسنتيمتر). **2**
 < اضبط **distance cm** (المسافة بالسنتيمتر) إلى **40**. **3**



بداية
 beadaya.com | بداية التعليمي

بعد ذلك، برمج الروبوت لينعطف 120 درجة إلى اليمين.

للانعطاف إلى اليمين:

< من فئة Action (الحدث)، أضف لبنة turn (الانعطاف) مع مُعامل degree (الدرجة). 2

< اضبط مُعامل degree (الدرجة) إلى 120. 3

1

drive forwards speed % 30 distance cm 20

drive forwards speed % 30

stop

2

turn right speed % 30 degree 20

start show sensor data

turn right speed % 30 degree 30

repeat 6 times

do

drive forwards speed % 30 distance cm 40

turn right speed % 30 degree 60

play frequency Hz 300 duration ms 100

show text "اكتمل المضلع السداسي"

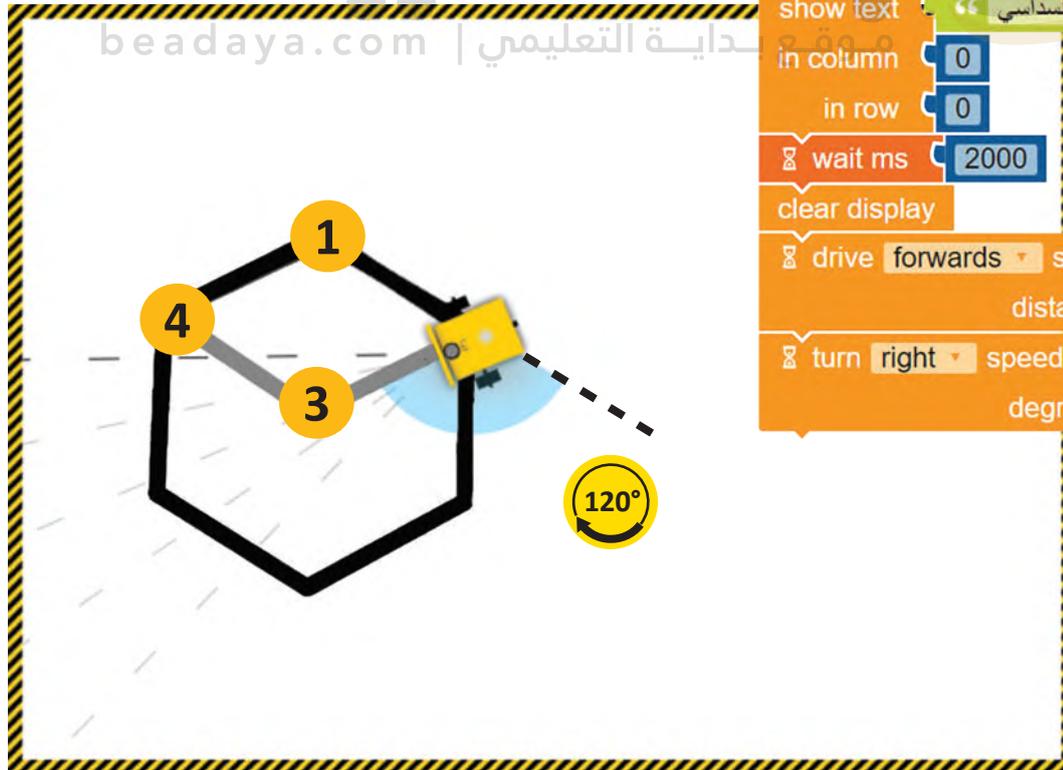
in column 0 in row 0

wait ms 2000

clear display

drive forwards speed % 30 distance cm 40

turn right speed % 30 degree 120



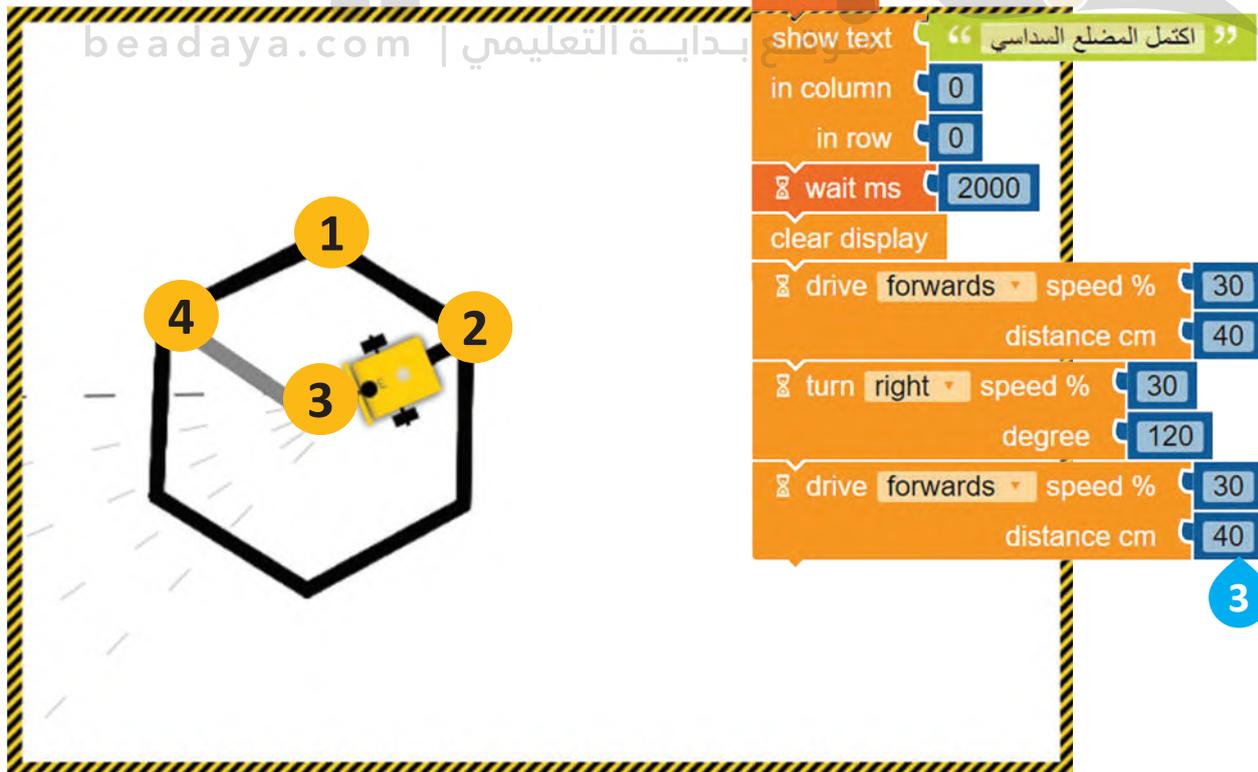
عليك الآن برمجة الروبوت ليتحرك إلى الأمام من النقطة 2 إلى النقطة 3 بسرعة 30 ولمسافة تساوي 40 سنتيمتر.

للتحرك إلى الامام:

- < من فئة **Action** (الحدث)، 1 أضف لبنة **drive** (القيادة) مع مُعامل **distance cm** (المسافة بالسنتيمتر). 2
- < اضبط **distance cm** (المسافة بالسنتيمتر) إلى 40. 3

```

+ start
  show sensor data
  turn right speed % 30 degree 30
  repeat 6 times
    do
      drive forwards speed % 30 distance cm 40
      turn right speed % 30 degree 60
      play frequency Hz 300 duration ms 100
  
```



استمر ببرمجة الروبوت لينعطف 60 درجة إلى اليمين.

للانعطاف إلى اليمين:

- < من فئة **Action** (الحدث)، 1 أضف لبنة **turn** (الانعطاف) مع مُعامل **degree** (الدرجة). 2
- < اضبط مُعامل **degree** (الدرجة) إلى 60. 3

1

drive forwards speed % 30 distance cm 20

drive forwards speed % 30

stop

2

turn right speed % 30 degree 20

+ start show sensor data

turn right speed % 30 degree 30

repeat 6 times

do

drive forwards speed % 30 distance cm 40

turn right speed % 30 degree 60

play frequency Hz 300 duration ms 100

show text "اكتمل المضلع سداسي"

in column 0 in row 0

wait ms 2000

clear display

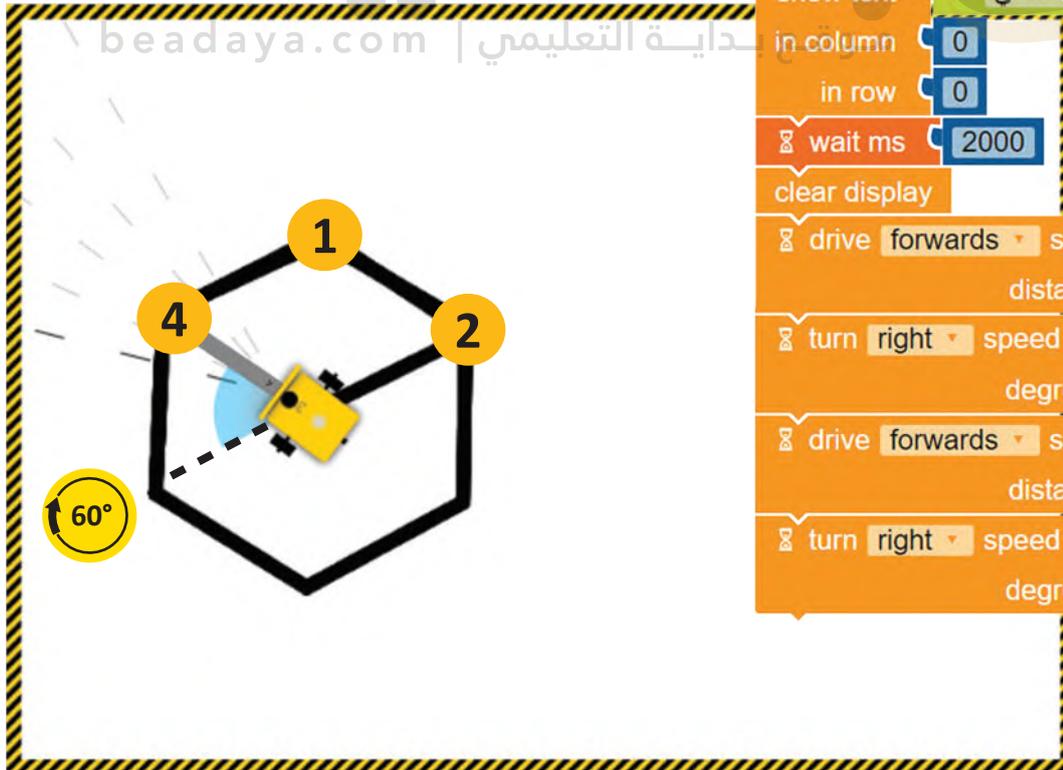
drive forwards speed % 30 distance cm 40

turn right speed % 30 degree 120

drive forwards speed % 30 distance cm 40

turn right speed % 30 degree 60

3



ثم برمج الروبوت ليصدر مؤثرًا صوتيًا.

لإضافة المؤثر الصوتي:

- 1 اسحب،
- 2 وأفلت لبنة **play frequency Hz** (تردد التشغيل بالهرتز).
- 3

1

steer forwards speed % left 10 speed % right 30

show text "Hallo" in column 0 in row 0

clear display

2

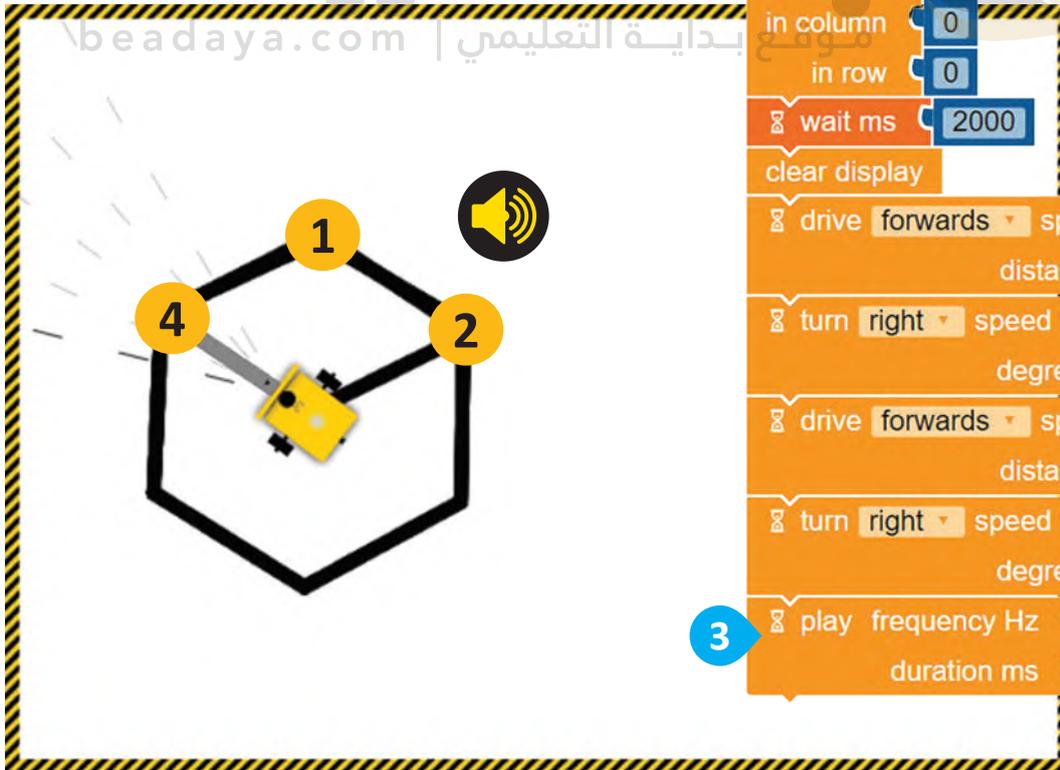
play frequency Hz 300 duration ms 100

play whole note c'

set volume % 50

```

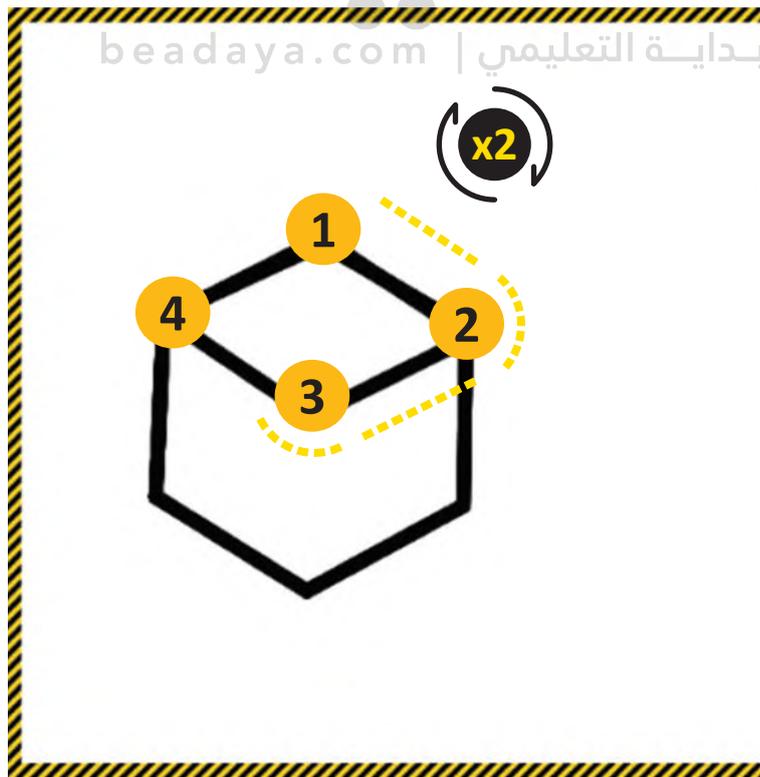
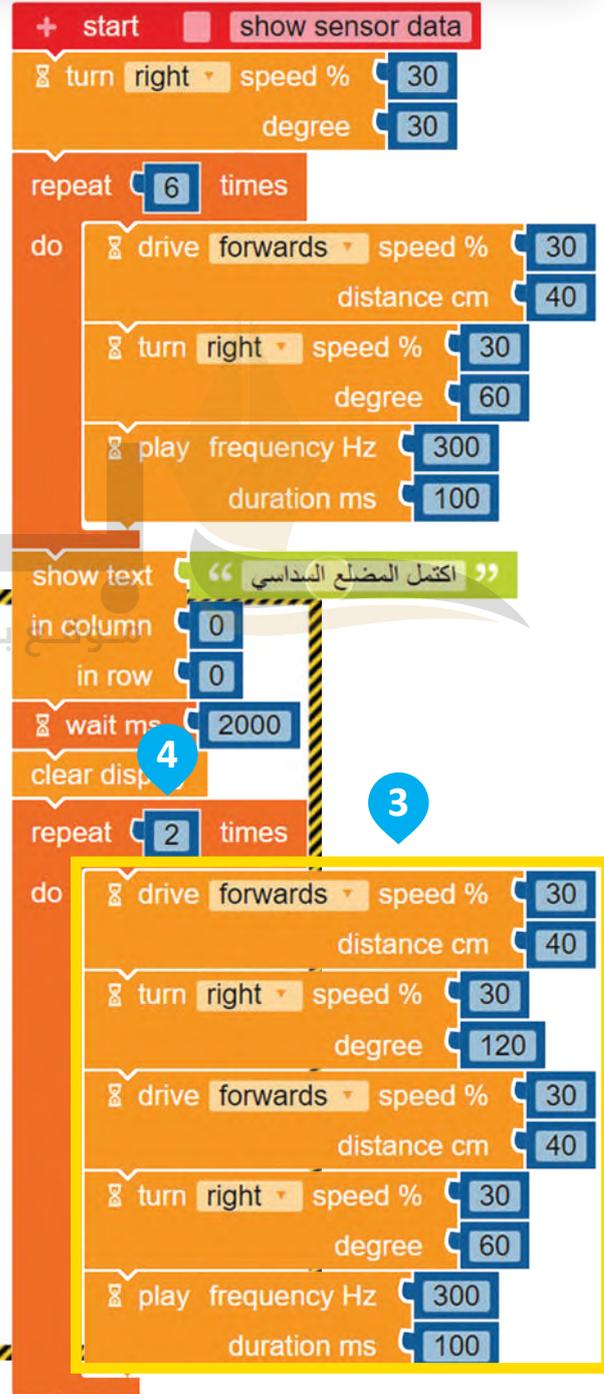
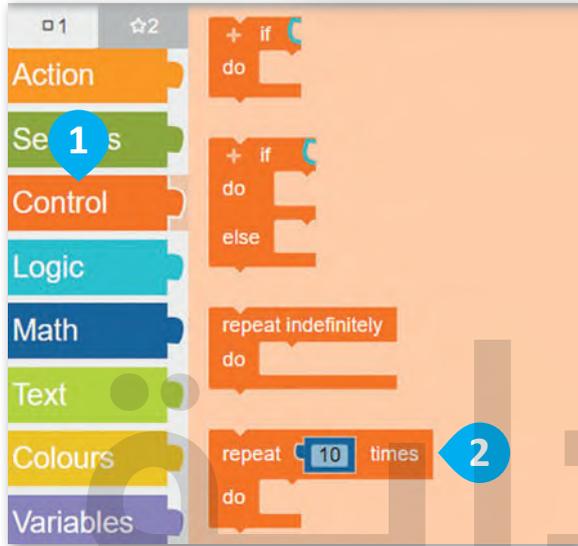
+ start show sensor data
  turn right speed % 30 degree 30
  repeat 6 times
    do
      drive forwards speed % 30 distance cm 40
      turn right speed % 30 degree 60
      play frequency Hz 300 duration ms 100
  show text "اكتمل المضلع المتناسي" in column 0 in row 0
  wait ms 2000
  clear display
  drive forwards speed % 30 distance cm 40
  turn right speed % 30 degree 120
  drive forwards speed % 30 distance cm 40
  turn right speed % 30 degree 60
  play frequency Hz 300 duration ms 100
  
```



عليك الآن برمجة الروبوت لتكرار الخطوات السابقة مرتين ليتحرك ويرسم المعين باستخدام لبنة التكرار () مرة () times.

للتكرار:

- < من فئة **Control** (التحكم)، 1 أضف لبنة **repeat () times** (التكرار () مرة). 2
- < ضع كل اللبنات داخل لبنة **repeat () times** (التكرار () مرة). 3
- < اضبط **times** (المرات) إلى 2 . 4



بعد أن يتحرك ويرسم الروبوت المعين، عليك برمجته ليعرض الرسالة النصية "اكتمل المكعب" في شاشة عرض الروبوت .EV3

لعرض رسالة على شاشة عرض الروبوت:

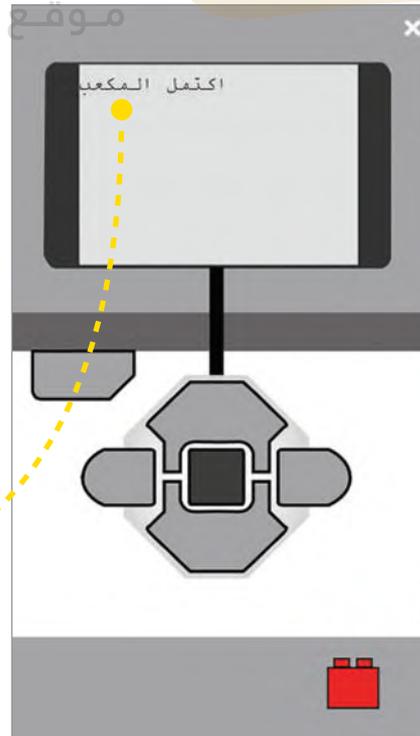
- < من فئة **Action** (الحدث)، 1 أضف لبنة
- 2 **show text** (عرض النص).
- < اضغط على الرسالة الافتراضية الظاهرة، ثم
- 3 اكتب "اكتمل المكعب".

```

+ start show sensor data
  turn right speed % 30
  degree 30
  repeat 6 times
    do
      drive forwards speed % 30
      distance cm 40
      turn right speed % 30
      degree 60
      play frequency Hz 110
      duration ms 100
  show text "اكتمل المضلع المداسي"
  in column 0
  in row 0
  wait ms 2000
  clear display
  repeat 2 times
    do
      drive forwards speed % 30
      distance cm 40
      turn right speed % 30
      degree 120
      drive forwards speed % 30
      distance cm 40
      turn right speed % 30
      degree 60
      play frequency Hz 220
      duration ms 100
  show text "اكتمل المكعب"
  in column 0
  in row 0
  
```

```

1 Action
  steer forwards speed % left 10
  speed % right 30
2 show text "Hallo"
  in column 0
  in row 0
  
```



أضف لبنة انتظر مللي ثانية (wait ms) إلى برنامجك لعرض الرسالة النصية لفترة زمنية محددة.

لتعيين وقت عرض الرسالة:

- < من فئة **Control** (التحكم)، 1 أضف لبنة **wait ms** (انتظر مللي ثانية).
- 2
- < اضبط الانتظار بالمللي ثانية ليكون **2000**. 3

```

+ start show sensor data
  ⌘ turn right speed % 30
    degree 30
  repeat 6 times
    do
      ⌘ drive forwards speed % 30
        distance cm 40
      ⌘ turn right speed % 30
        degree 60
      ⌘ play frequency Hz 300
        duration ms 100
  show text "اكتمل المضلع السداسي"
  in column 0
  in row 0
  ⌘ wait ms 2000
  clear display
  repeat 2 times
    do
      ⌘ drive forwards speed % 30
        distance cm 40
      ⌘ turn right speed % 30
        degree 120
      ⌘ drive forwards speed % 30
        distance cm 40
      ⌘ turn right speed % 30
        degree 60
      ⌘ play frequency Hz 300
        duration ms 100
  show text "اكتمل المكعب"
  in column 0
  in row 0
  ⌘ wait ms 2000
  
```



تظهر الرسالة النصية في شاشة عرض الروبوت EV3 لمدة ثانيتين.

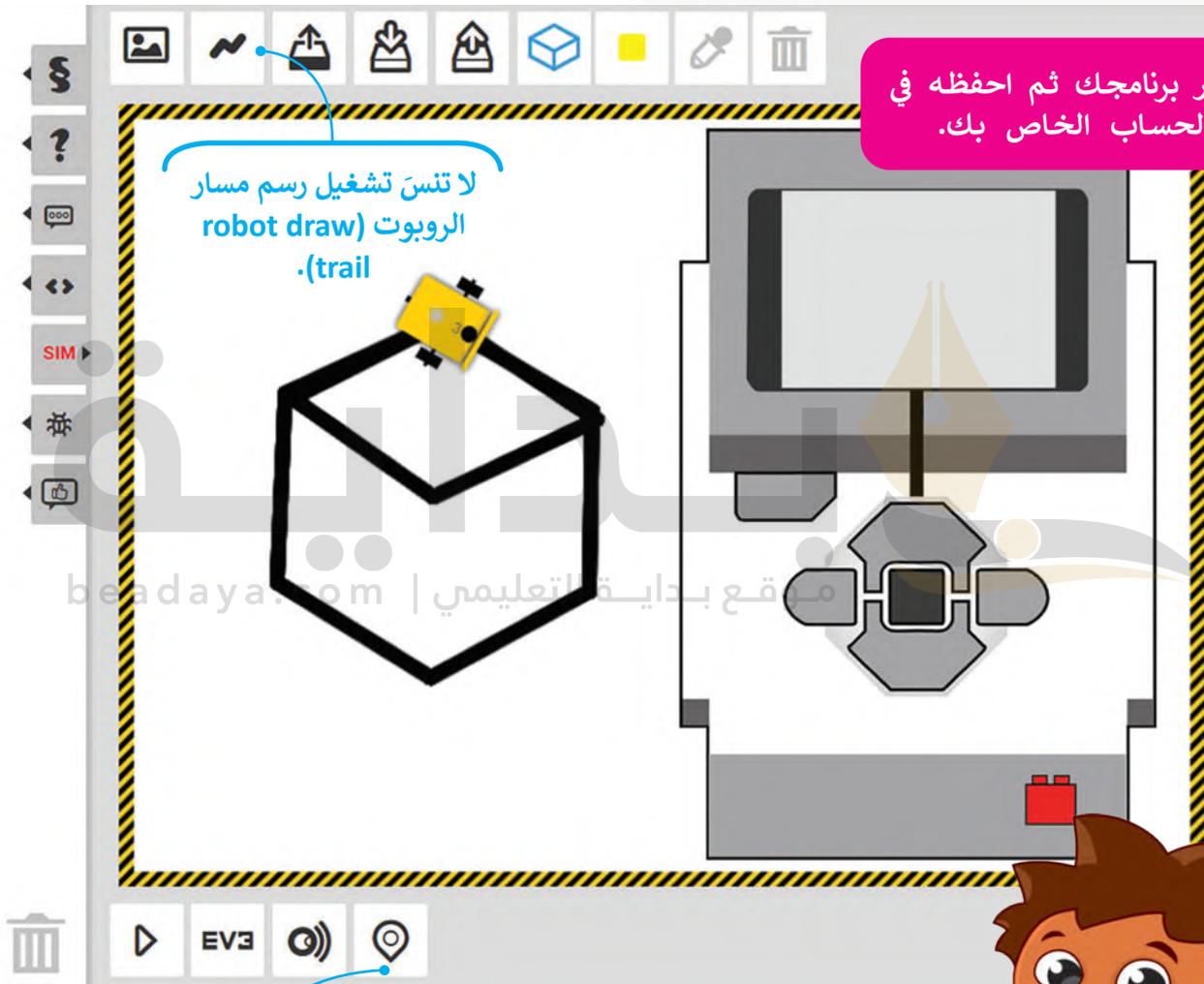
افتح الآن شاشة عرض الروبوت لمشاهدة الرسائل التي سيتم عرضها. ستكون الرسالة الأولى " اكتمل المضلع السداسي"، وستكون الرسالة الثانية " اكتمل المكعب".



لتشغيل البرنامج:

< اضغط على زر EV3، 1 من الزاوية اليسرى السفلية في **Simulation window** (نافذة المحاكاة).

< اضغط على زر بدء المحاكاة. 2



اختبر برنامجك ثم احفظه في الحساب الخاص بك.

لا تنس تشغيل رسم مسار الروبوت (robot draw trail).

اضغط على **Reset button** (زر إعادة الضبط) لمسح المحاكاة إذا لزم الأمر.

Reset button
(زر إعادة الضبط)

معلومة

يمكنك تحريك وحدة EV3 (Ev3 brick) لتوفير مساحة للمحاكاة.



لنطبق معاً

تدريب 1

صحيحة أو خطأ

خطأ	صحيحة	حدد الجملة الصحيحة والجملة الخاطئة فيما يلي:
	✓	1. يمكنك عرض رسالة نصية في شاشة عرض الروبوت EV3 باستخدام لبنة عرض النص.
✓		2. لا توجد حاجة إلى أن تكون لبنة انتظر ملي ثانية بعد لبنة عرض النص ليتم عرض الرسالة النصية لفترة زمنية محددة.
	✓	3. يمكنك إنشاء المؤثرات الصوتية باستخدام لبنة تردد التشغيل.
✓		4. توجد لبنة عرض النص في فئة التحكم.
	✓	5. توجد لبنة تردد التشغيل في فئة الحدث.

تدريب 2

تعيين الترتيب الصحيح

عليك برمجة الروبوت لاتباع هذه الخطوات ليتحرك ويرسم المضلع السداسي، ولكن بترتيب آخر.

رقم الخطوات حسب ترتيبها الصحيح.



1			الانعطاف 60 درجة.
2			تكرار كل الخطوات 6 مرات.
3			القيادة للأمام مسافة تساوي طول الجانب.

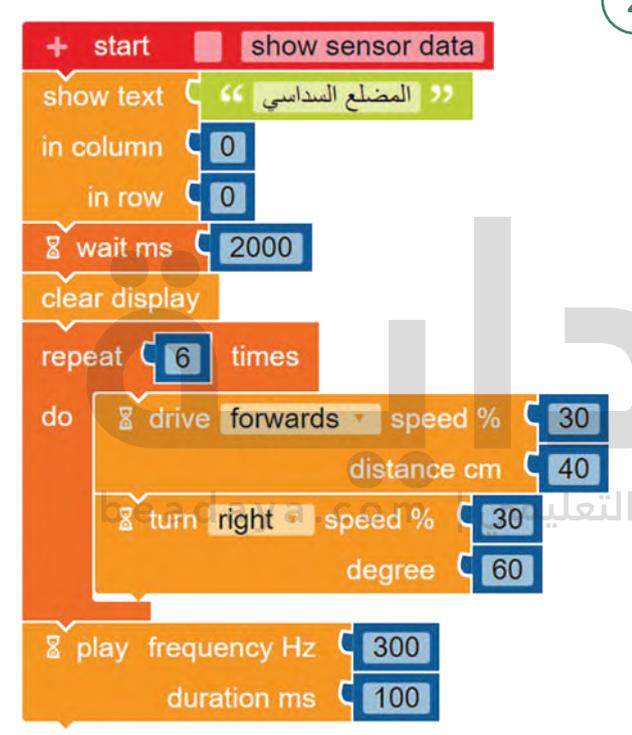
تدريب 3

اكتشف الاختلافات

قارن بين البرنامجين، ثم اكتشف واكتب الاختلافات بينهما أدناه.

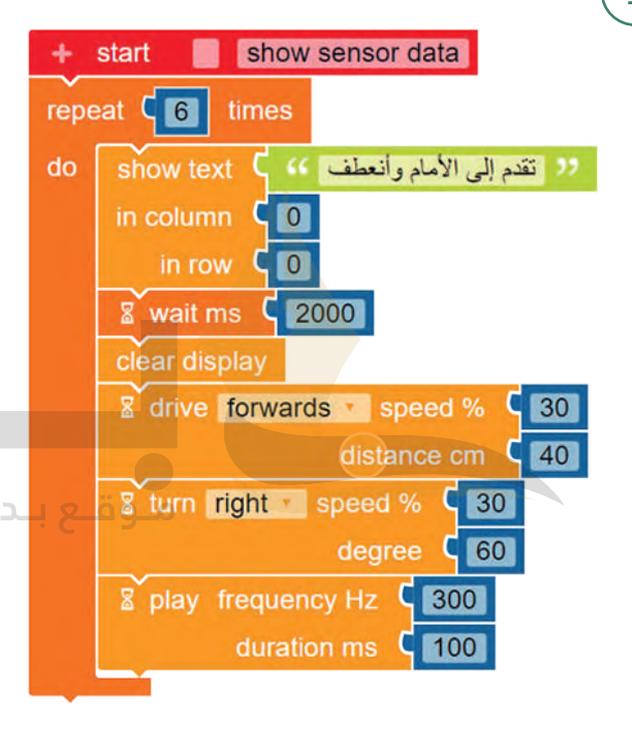
البرنامج 1 هو البرنامج الذي أنشأته لرسم المضلع السداسي في الدرس، والبرنامج 2 أيضاً يُستخدم لرسم المضلع السداسي باستخدام الروبوت ولكنه يختلف عن البرنامج 1.

2



```
start
show sensor data
show text "المضلع السداسي"
in column 0
in row 0
wait ms 2000
clear display
repeat 6 times
do
drive forwards speed % 30
distance cm 40
turn right speed % 30
degree 60
play frequency Hz 300
duration ms 100
```

1



```
start
show sensor data
repeat 6 times
do
show text "تقدم إلى الأمام وانعطف"
in column 0
in row 0
wait ms 2000
clear display
drive forwards speed % 30
distance cm 40
turn right speed % 30
degree 60
play frequency Hz 300
duration ms 100
```

شغل البرنامج "G5.S3.U3.L3.EX3a"، بعدها شغل البرنامج "G5.S3.U3.L3.EX3b"، ثم اكتشف واكتب الاختلافات بينهما.

بعد تشغيل كلا بالبرنامجين يتم ملاحظة الاختلافات التالية
عند تشغيل البرنامج الأول سيطلع الرسالة النصية "تقدم إلى الأمام وانعطف"
ويصدر مؤثراً صوتياً ست مرات
عند تشغيل البرنامج الثاني سيطلع الرسالة النصية "المضلع السداسي" ويصدر
مؤثراً صوتياً مرة واحدة؛ خطوات رسم المضلع السداسي متشابهة في كلا
البرنامجين

تدريب 4

برنامج المضلعات

برمج الروبوت ليتحرك ويرسم مضلع خماسي ومضلع ثماني.

في كل برنامج يجب أن يُظهر الروبوت أولاً رسالة نصية وهي اسم المضلع الذي سيرسمه في شاشة عرض الروبوت، ولمدة 3000 ميلي ثانية.

يجب أن يصدر الروبوت مؤثراً صوتياً بالتردد والمدة الافتراضيين بعد كل انعطاف.
يجب أن يساوي طول ضلع المضلع 30 سم.

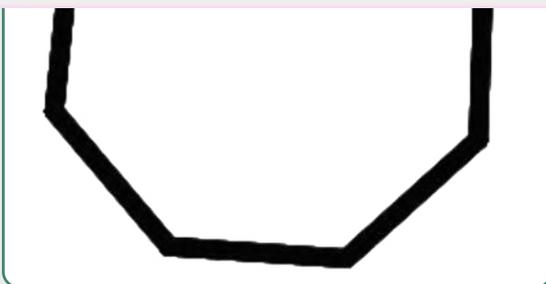
يكون مقدار الدرجات التي يجب أن ينعطف بها الروبوت في كل مرة يساوي 360 مقسوماً على عدد أضلاع المضلع، فبالنسبة للمضلع الخماسي فإن كل قيمة الانعطاف بالدرجات يساوي 72 درجة، وبالنسبة للمضلع الثماني يساوي 45 درجة.

1 اضغط على الأيقونة  change the scene (تغيير المشهد) عد

```
+ start show sensor data
show text "مضلع خماسي"
in column 0
in row 0
wait ms 3000
clear display
repeat 5 times
do
  drive forwards speed % 30
  distance cm 30
  turn right speed % 30
  degree 72
  play frequency Hz 300
  duration ms 100
```



```
+ start show sensor data
show text "مضلع ثماني"
in column 0
in row 0
wait ms 3000
clear display
repeat 8 times
do
  drive forwards speed % 30
  distance cm 30
  turn right speed % 30
  degree 45
  play frequency Hz 300
  duration ms 100
```



تدريب 5

طابق



ما هي اللبنة البرمجية التي يجب أن أستخدمها ليتحرك الروبوت ويرسم كل شكل؟

طابق البرنامجين مع المشهدين أدناه.

يجب أن يبدأ الروبوت في الحركة من بداية المحاور ومن الوضع الأفقي، وينظر إلى اليمين، وتكون العجلات على المحور الرأسي.

اضغط على الأيقونة change the scene (تغيير المشهد) عدة مرات حسب الحاجة لاختيار المشهد.

شغل Enable/Disable robot draw trail (تشغيل / إيقاف رسم مسار الروبوت) بالضغط على الأيقونة .

أنشئ برنامجًا واختبرها لإيجاد الحل.

يشير السهم الأصفر الموجود على الصور إلى اتجاه الحركة الأولى للروبوت.

2

```

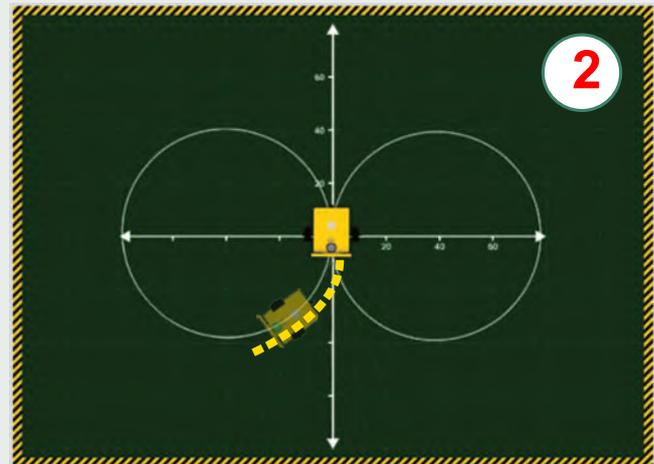
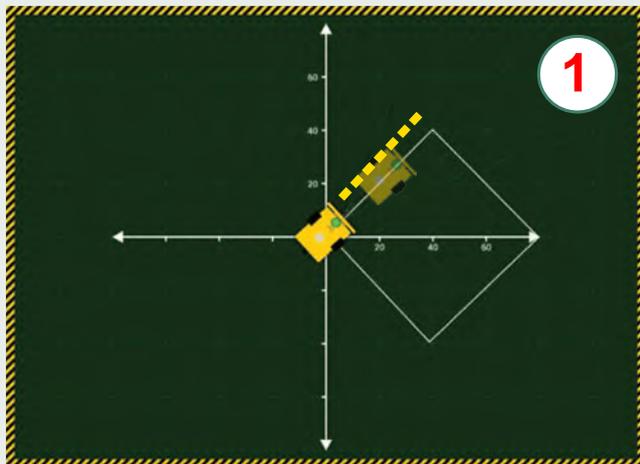
+ start
show sensor data
turn right speed % 30
degree 90
steer forwards speed % left 75
speed % right 47
distance cm 246
steer forwards speed % left 47
speed % right 75
distance cm 246
    
```

1

```

+ start
show sensor data
turn left speed % 30
degree 45
repeat 4 times
do
drive forwards speed % 30
distance cm 56.5
turn right speed % 30
degree 90
    
```

اكتب رقم البرنامج الصحيح على المشهد.



تدريب 6

رسم الأشكال

برمج الروبوت ليتحرك ويرسم الأشكال التالية:

يجب أن يبدأ الروبوت في الحركة من بداية المحاور ومن الوضع الأفقي، وينظر إلى اليمين، وتكون العجلات على المحور الرأسي.

أولاً، أنشئ برنامجاً لتحريك الروبوت ليرسم النمط الموضح في الصورة الأولى، ثم أنشئ برنامجاً لتحريك الروبوت ليرسم النمط في الصورة الثانية.

عند إنشاء البرنامج، افتح بدء المحاكاة، واضغط على الأيقونة  change the scene (تغيير المشهد) عدة مرات حسب الحاجة لاختيار المشهد.

شغل Enable/Disable robot draw trail (تشغيل/ إيقاف رسم مسار الروبوت) بالضغط على الأيقونة .

يشير السهم الأصفر الموجود على الصور إلى اتجاه الحركة الأولى للروبوت.

1

2

تدريب 7

رسم الأشكال

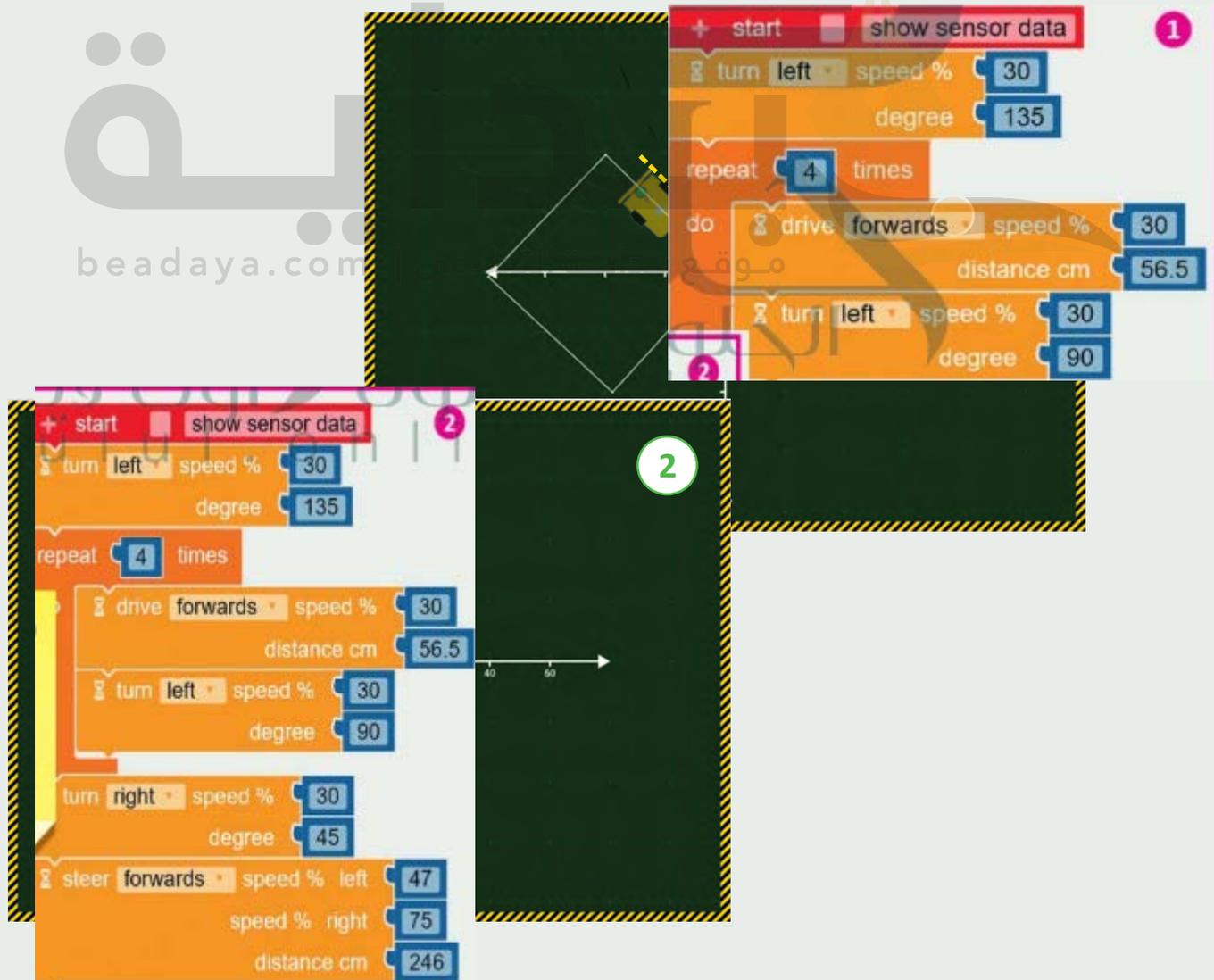
برمج الروبوت ليتحرك ويرسم الأشكال التالية:

يجب أن يبدأ الروبوت في الحركة من بداية المحاور ومن الوضع الأفقي، وينظر إلى اليمين، وتكون العجلات على المحور الرأسي.

أولاً، أنشئ برنامج لتحريك الروبوت ويرسم الشكل الموضح في الصورة الأولى، ثم أنشئ برنامجاً لتحريك الروبوت ويرسم الشكل في الصورة الثانية.

اضغط على الأيقونة  change the scene (تغيير المشهد) عدة مرات حسب الحاجة لاختيار المشهد. شغل Enable/Disable robot draw trail (تشغيل/ إيقاف رسم مسار الروبوت) بالضغط على الأيقونة .

يشير السهم الأصفر الموجود على الصور إلى اتجاه الحركة الأول للروبوت.



The image displays two screenshots of a block-based programming environment, likely for a robot. The first screenshot (1) shows a sequence of commands: a 'start' block, a 'show sensor data' block, a 'turn left' block with speed 30% and degree 135, a 'repeat' block with 4 times, a 'do' block containing 'drive forwards' with speed 30% and distance 56.5 cm, and another 'turn left' block with speed 30% and degree 90. The second screenshot (2) shows a similar sequence but with a final 'steer forwards' block with left speed 47, right speed 75, and distance 246 cm. A yellow arrow points to the 'steer forwards' block in the second screenshot. The background of the screenshots shows a robot on a grid with a yellow arrow indicating its initial direction.