

عرض بوربوينت تقديمي للدرس الثاني انعطاف الروبوت الوحدة الثالثة مقدمة في علم الروبوت لمقرر التقنية الرقمية



تم تحميل هذا الملف من موقع المناهج السعودية

موقع المناهج ← المناهج السعودية ← الصف الرابع ← المهارات الرقمية ← الفصل الثاني ← ملفات متنوعة ← الملف

تاريخ إضافة الملف على موقع المناهج: 2026-03-04 11:04:36

ملفات اكتب للمعلم اكتب للطالب | اختبارات الكترونية | اختبارات | حلول | عروض بوربوينت | أوراق عمل | منهج انجليزي | ملخصات وتقارير | مذكرات وبنوك | الامتحان النهائي للمدرس

المزيد من مادة
المهارات
الرقمية:

إعداد: نجود دحمان

التواصل الاجتماعي بحسب الصف الرابع



صفحة المناهج
السعودية على
فيسبوك

الرياضيات

اللغة الانجليزية

اللغة العربية

التربية الاسلامية

المواد على تلغرام

المزيد من الملفات بحسب الصف الرابع والمادة المهارات الرقمية في الفصل الثاني

1 عرض بوربوينت تقديمي للدرس الأول مقدمة في علم الروبوت الوحدة الثالثة مقدمة في علم الروبوت لمقرر التقنية الرقمية

2 لقاء وتهيئة رحلة المستكشف الرقمي يضم وحدات فن العروض التقديمية وتصميم الشرائح وإدراج الصور والفيديو والعمل على الأرقام باستخدام برنامج إكسل واستخدام الوسائط المتعددة لتحسين الصور ومقدمة في علم الروبوت

3 مذكرة الطالبة تشمل العروض التقديمية وجداول البيانات واستخدام الوسائط المتعددة ومقدمة في علم الروبوت باستخدام بيئة أوبن روبرتالاب

4 مذكرة معلم تغطي أربع وحدات رئيسية تشمل العروض التقديمية وجداول البيانات واستخدام الوسائط المتعددة

المزيد من الملفات بحسب الصف الرابع والمادة المهارات الرقمية في الفصل الثاني

ومقدمة في علم الروبوت

مذكرة شاملة ملف انجاز يضم الواجبات المنزلية المشاريع والمهام الأدائية

5



المهارات الرقمية رابع ابتدائي

الفصل الثالث

أ. نجاد دحمان

السلام الملكي



القوانين الصفية

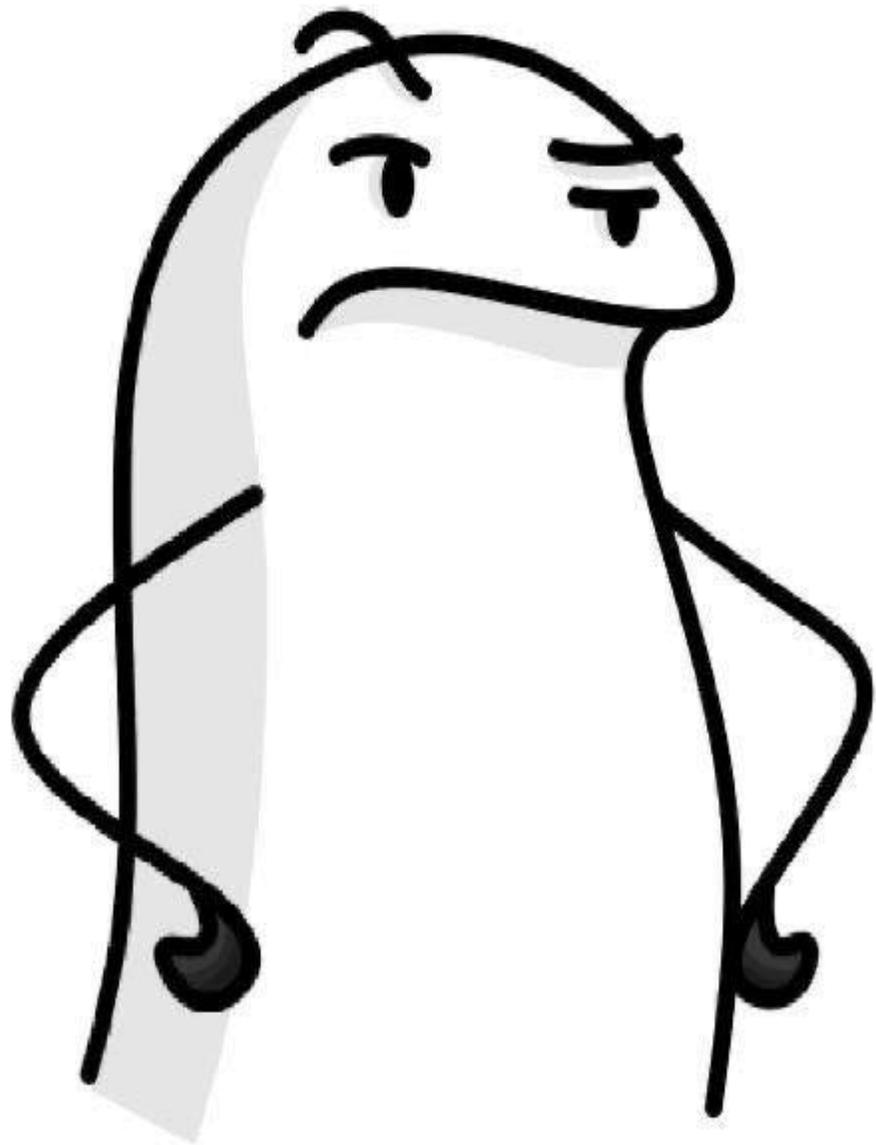




الوحدة الثالثة

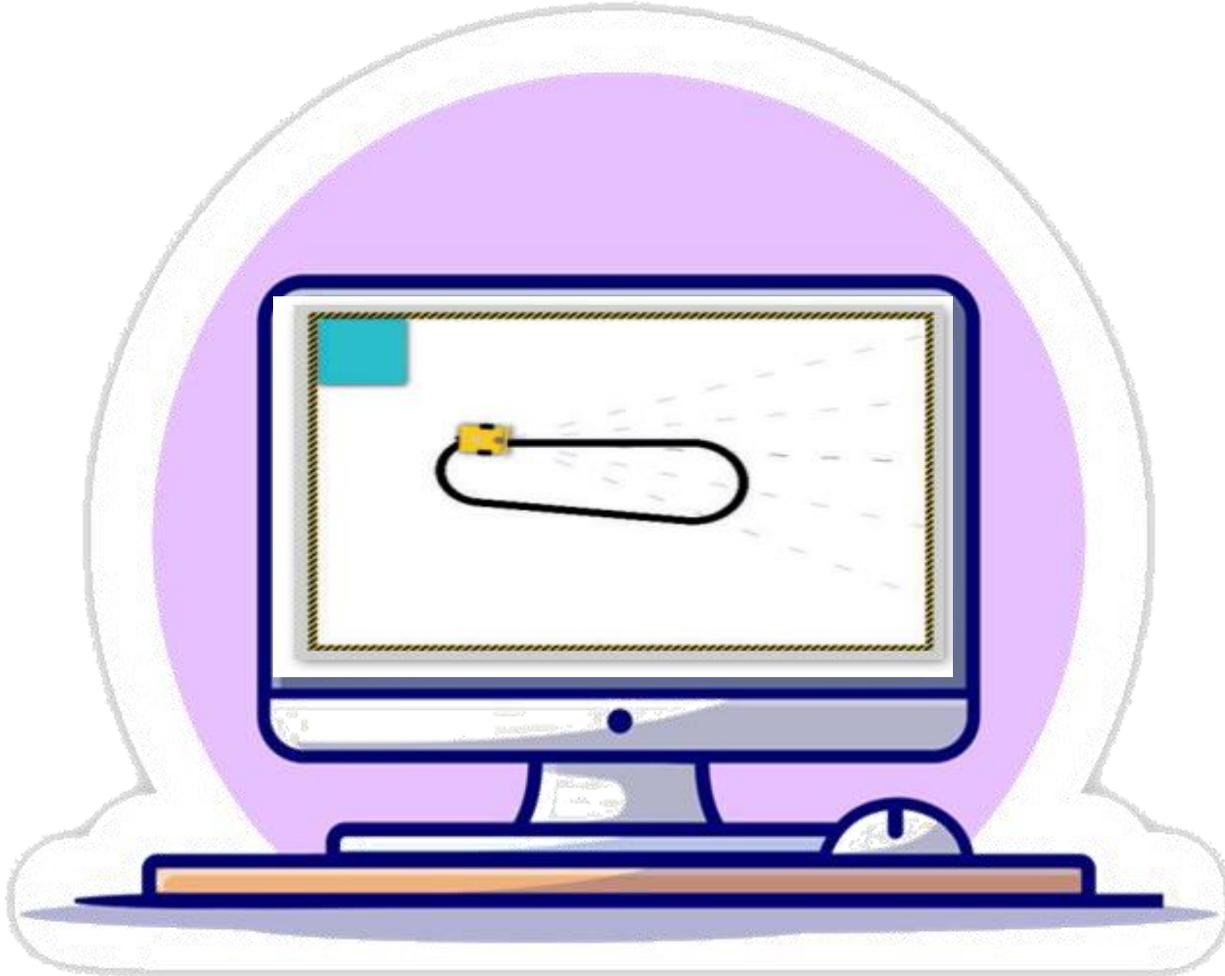
مقدمة في علم الروبوت

تقويم قبلي



كم عدد مرات انعطاف الروبوت ؟

اليوم : الأحد التاريخ : / ١٠ الوحدة : الثالثة



الدرس الثاني

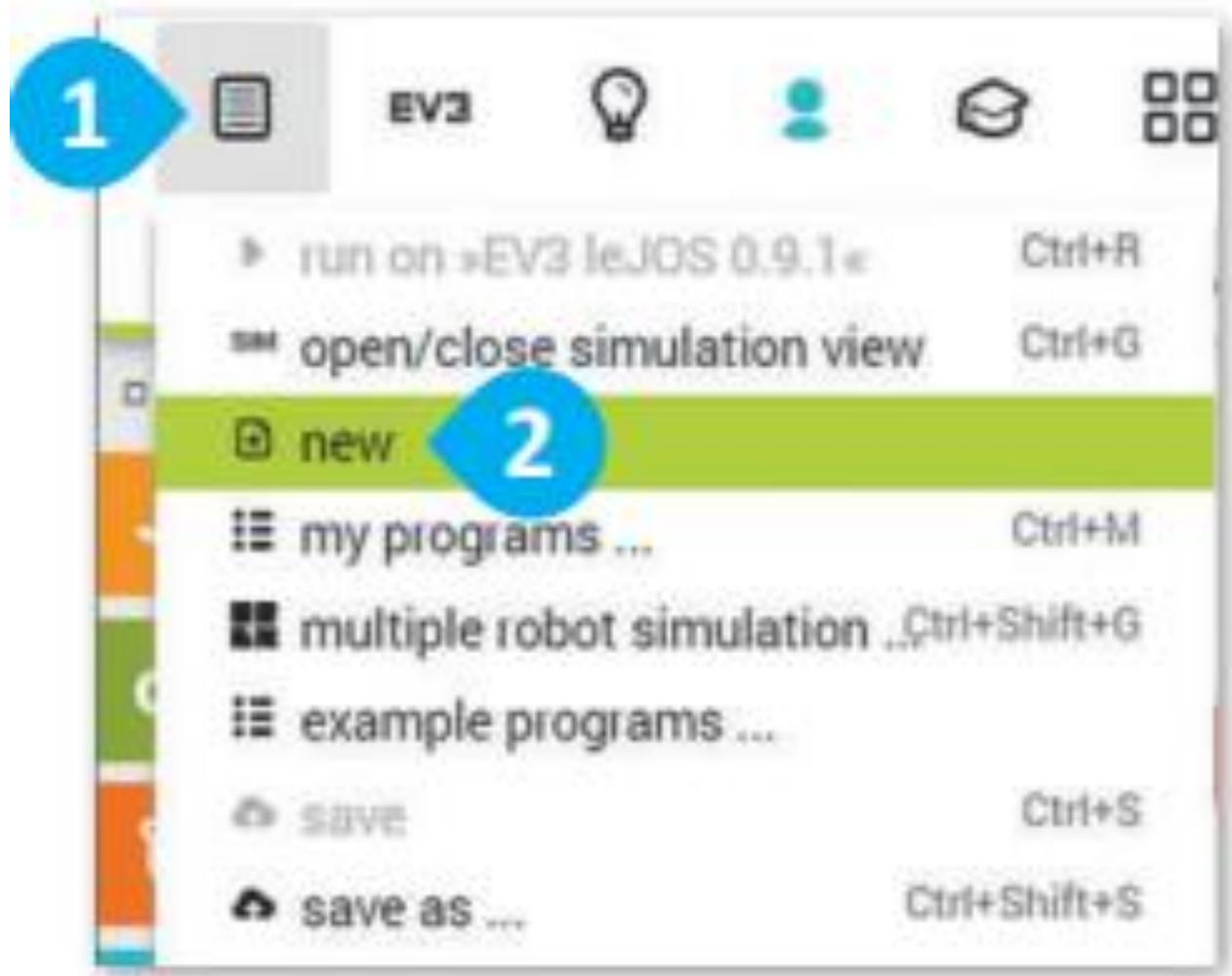
انعطاف الروبوت

أهداف الدرس:

١ برمجة الروبوت للانعطاف وإنشاء أشكال

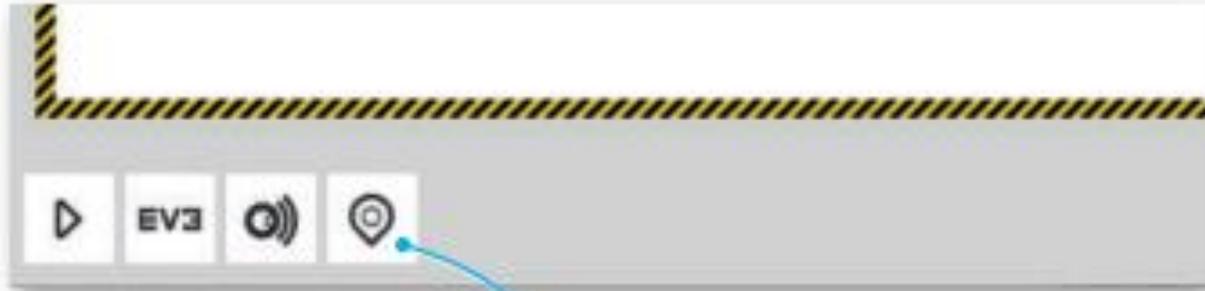


إنشاء مشروع جديد

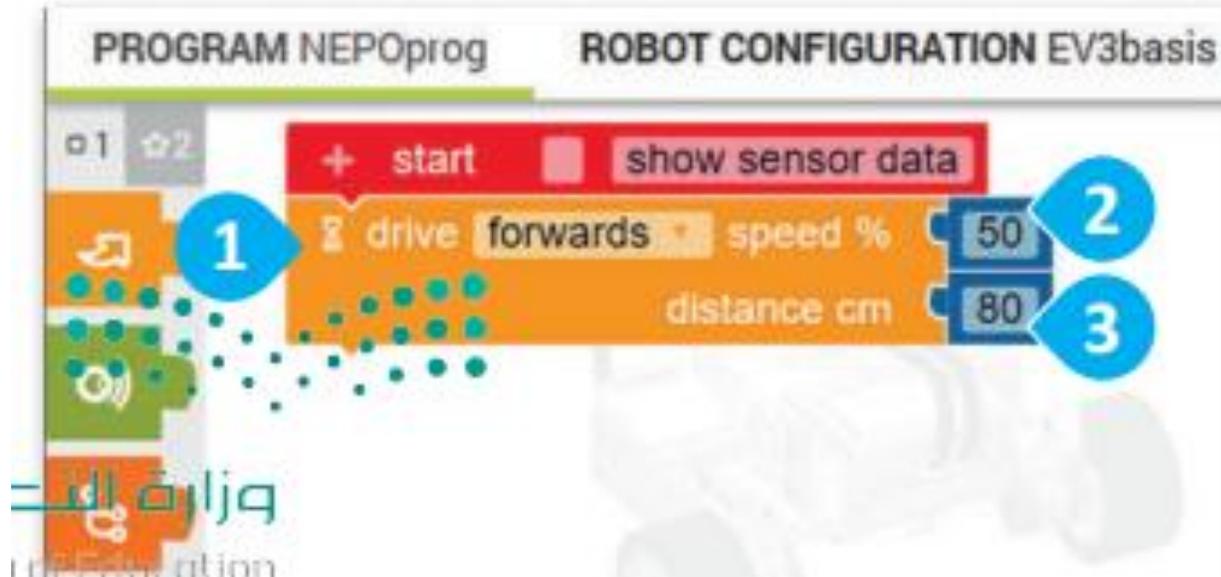


لإنشاء مشروع جديد:

- 1 < من قائمة **edit** (تحرير)
- 2 اختر **new** (جديد).



اضغط على الزر لإعادة ضبط عرض المحاكاة
إذا كانت لديك رسومات سابقة.



< من فئة **Action** (الحدث)، أضف
لبنة **drive distance cm** (مسافة
القيادة بالسنتيمتر). 1

< اضبط **speed** (السرعة) إلى 50. 2
< اضبط **distance cm** (المسافة
بالسنتيمتر) إلى 80. 3

التحكم باتجاه الروبوت

1

drive forwards speed % 30
distance cm 20

drive forwards speed % 30

stop

turn right speed % 30
degree 20

turn right speed % 30

steer forwards speed % left 10
speed % right 30
distance cm 20

2

الانعطاف إلى اليمين:

< من فئة **Action** (الحدث)، **1** أضف لبنة **steer** (التوجيه) مع معامل **distance cm** (المسافة بالسنتيمتر). **2**

< اضبط سرعة **speed left** (المحرك الأيسر) إلى **100**. **3**

< اضبط سرعة **speed right** (المحرك الأيمن) إلى **50**. **4**

< اضبط **distance cm** (المسافة بالسنتيمتر) إلى **65**. **5**

1

2

Action

Sensors

Control

Logic

Math

Text

Colours

Variables

drive forwards speed % 30
distance cm 20

drive forwards speed % 30

stop

turn right speed % 30
degree 20

turn right speed % 30

2

steer forwards speed % left 10
speed % right 30
distance cm 20

التحرك للأمام:

1 < من فئة **Action** (الحدث)،
أضف لبنة **steer** (التوجيه) مع
معامل **distance cm** (المسافة
بالسنتيمتر). 2

3 < اضبط **speed left** (سرعة
المحرك الأيسر) إلى 50.

4 < اضبط **speed right** (سرعة
المحرك الأيمن) إلى 50.

5 < اضبط **distance cm** (المسافة
بالسنتيمتر) إلى 80.

1

2

Action

Sensors

Control

Logic

Math

Text

Colours

Variables

drive forwards speed % 30
distance cm 20

drive forwards speed % 30

stop

turn right speed % 30
degree 20

turn right speed % 30

2

steer forwards speed % left 10
speed % right 30
distance cm 20

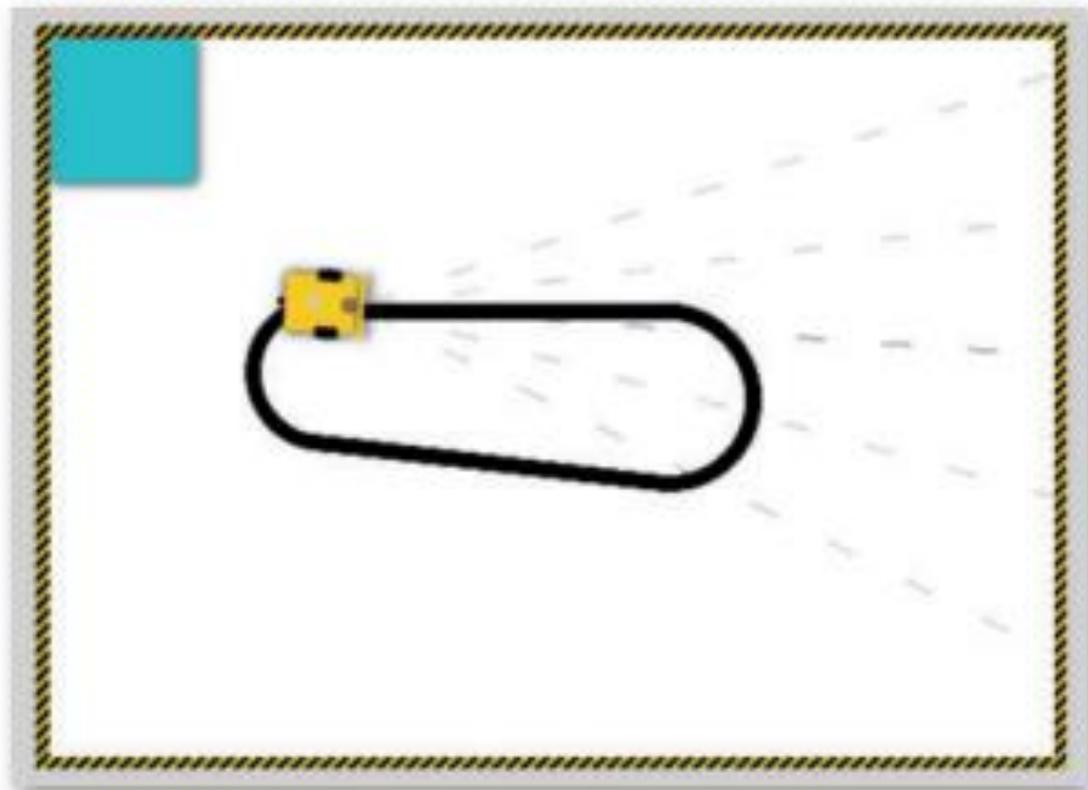
الاستدارة إلى اليمين:

< من فئة **Action** (الحدث)، **1**
أضف لبنة **Steer** (التوجيه) مع
معامل **distance cm** (المسافة
بالسنتيمتر). **2**

< اضبط **speed left** (سرعة
المحرك الأيسر) إلى **60**. **3**

< اضبط **speed right** (سرعة
المحرك الأيمن) إلى **25**. **4**

< اضبط **distance cm** (المسافة
بالسنتيمتر) إلى **50**. **5**



PROGRAM NEPOprog ROBOT CONFIGURATION EV3basis

01 02

- + start show sensor data
- drive forwards speed % 50
 distance cm 80
- steer forwards speed % left 100
 speed % right 50
 distance cm 65
- steer forwards speed % left 50
 speed % right 50
 distance cm 80
- steer forwards speed % left 60
 speed % right 25
 distance cm 50

3
4
5



تقويم ختامي

✓	١ لإنشاء مشروع جديد من قائمة (تحرير Edit) نختار (جديد New).
✓	٢ نستخدم هذه الزر لمسح منطقة عرض المحاكاة. 
✓	٣ يفضل تشغيل البرنامج بعد إضافة لبنات جديدة للمقطع البرمجي لاختباره
✓	٤ لكي ينعطف الروبوت نجعل سرعتي المحرك الأيمن والمحرك الأيسر مختلفتين.