

عرض بوربوينت تقديمي للدرس الأول مقدمة في علم 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 11:03:51

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: أبو تركي

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 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

2 مذكرة الطالبة تشمل العروض التقديمية وجداول البيانات واستخدام الوسائط المتعددة ومقدمة في علم الروبوت باستخدام بيئة أوبن روبرت لاب

3 مذكرة معلم تغطي أربع وحدات رئيسية تشمل العروض التقديمية وجداول البيانات واستخدام الوسائط المتعددة ومقدمة في علم الروبوت

4 مذكرة شاملة ملف انجاز يضم الواجبات المنزلية المشاريع والمهام الأدائية



المهارات الرقمية رابع ابتدائي

الفصل الثالث

أ. نجاد دحمان

السلام الملكي



القوانين الصفية





الوحدة الثالثة

مقدمة في علم الروبوت

الأدوات والبرامج



أوبن روبيرتا لاب
Open Roberta Lab

أهلاً بكم ..

حان وقت استخدام أوبن رويرتا لاب **Open Roberta Lab** لأول مرة



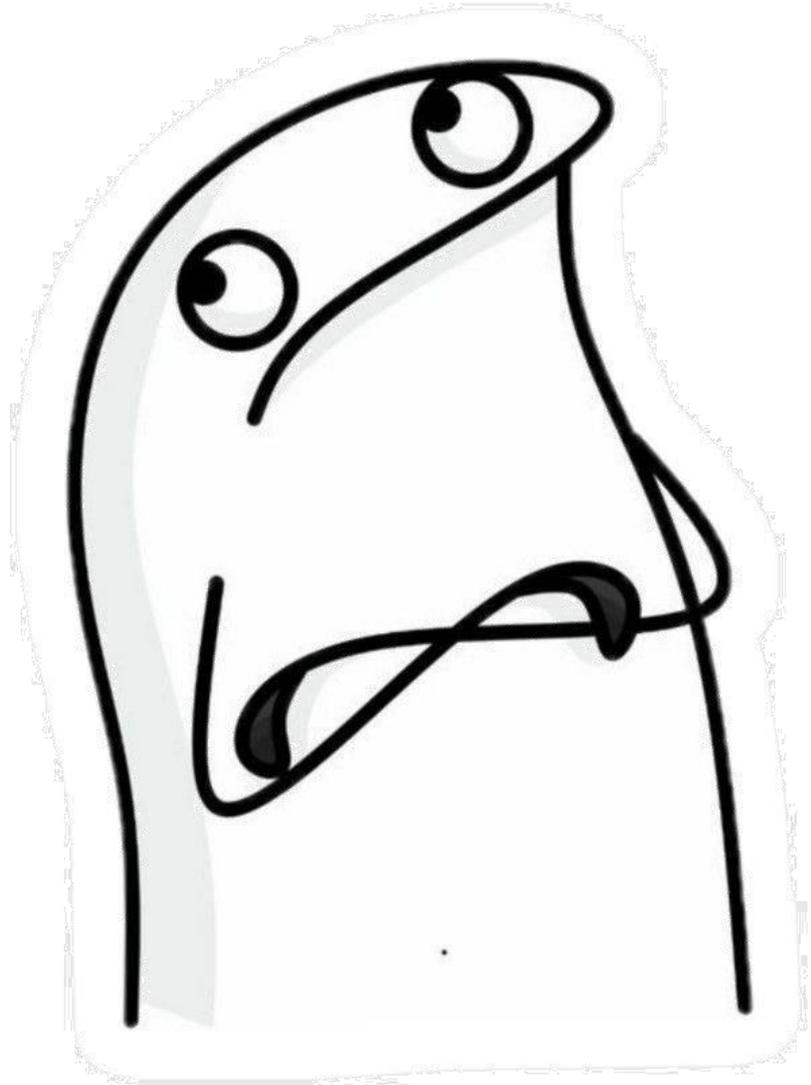
هل أنت مستعد للتعرف على الروبوتات المرئية ؟
كيف يمكنك برمجتها للتحرك في بيئة البرمجة .
لنبدأ !

اليوم : الأحد التاريخ : / ١١ الوحدة : الثالثة

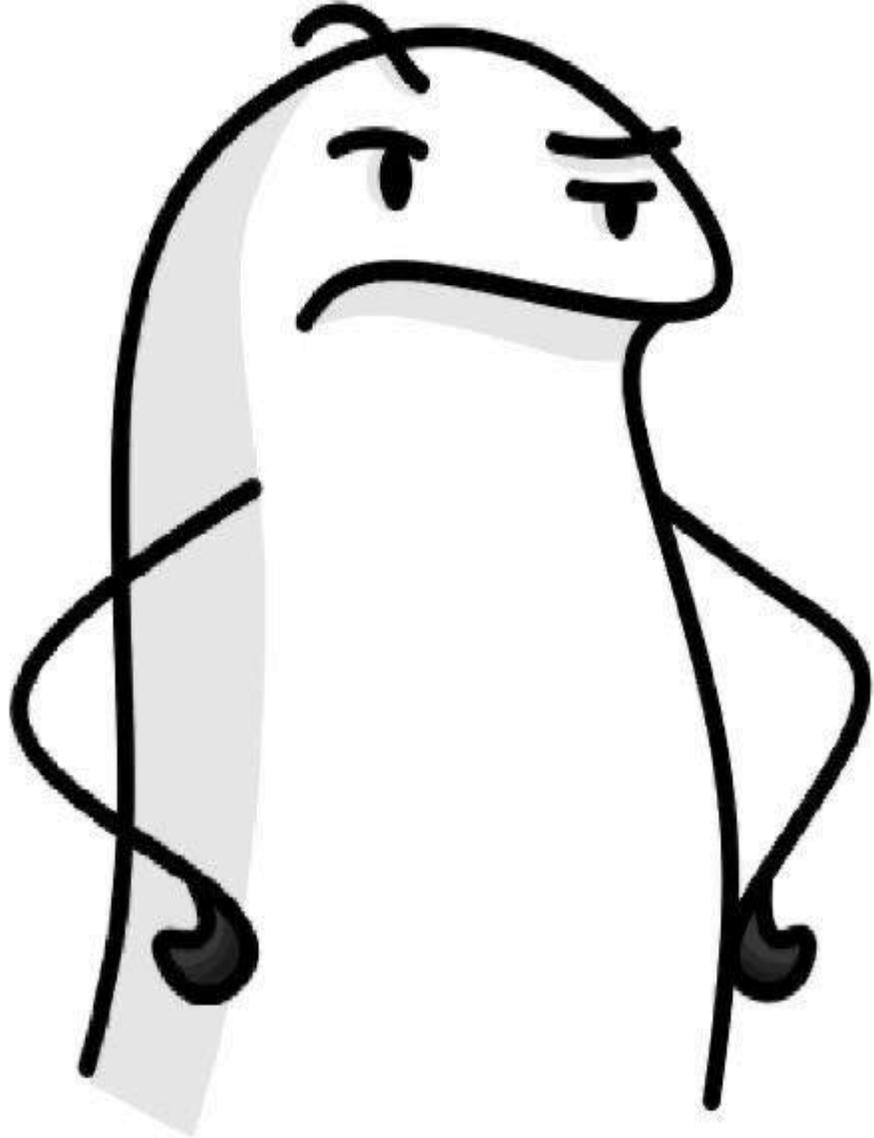


الدرس الأول :
مقدمة في علم الروبوت

تقويم قبلي

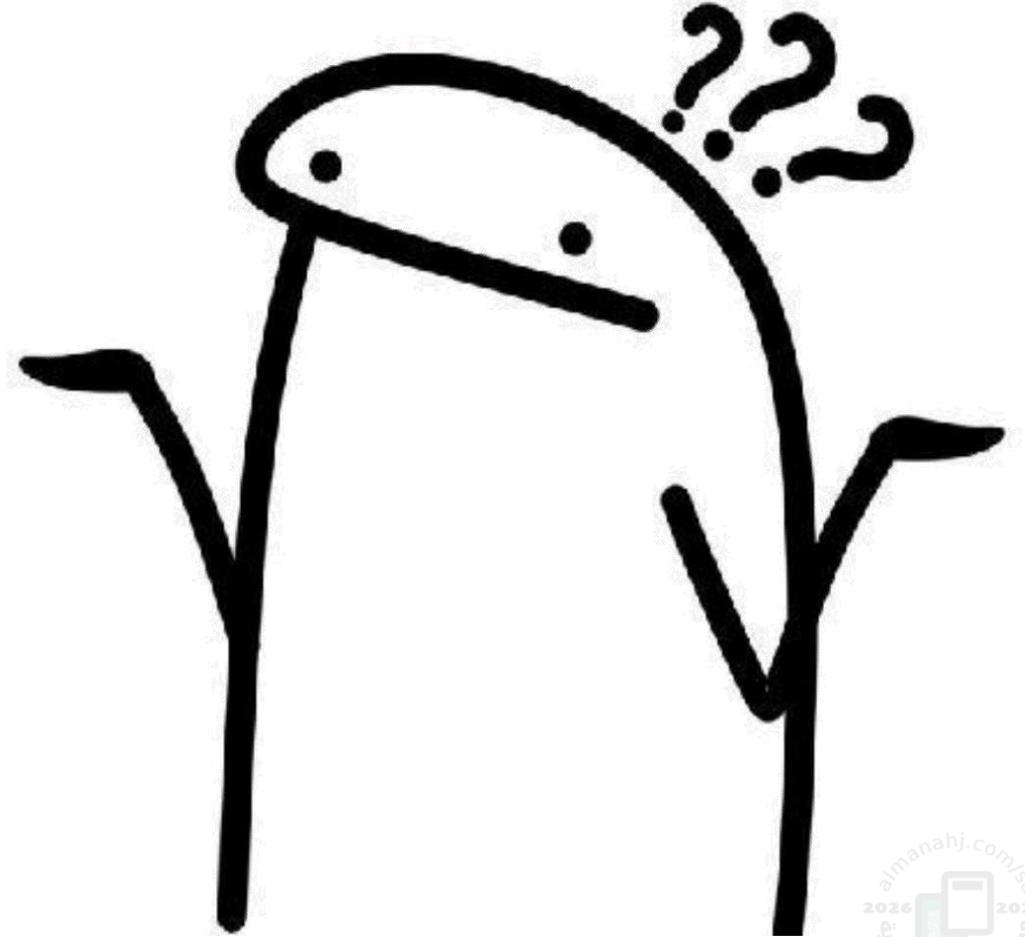


هل سبق لكم أن رأيتم روبوت ؟ أين ؟
وماذا كان يعمل ؟



هل تعتقدون بأن الروبوت مفيد
في حياتكم اليومية ؟

هل سمعتم عن مسابقات
الروبوتات ؟





هل يستطيع الروبوتات أن يتحرك
من تلقاء نفسه؟

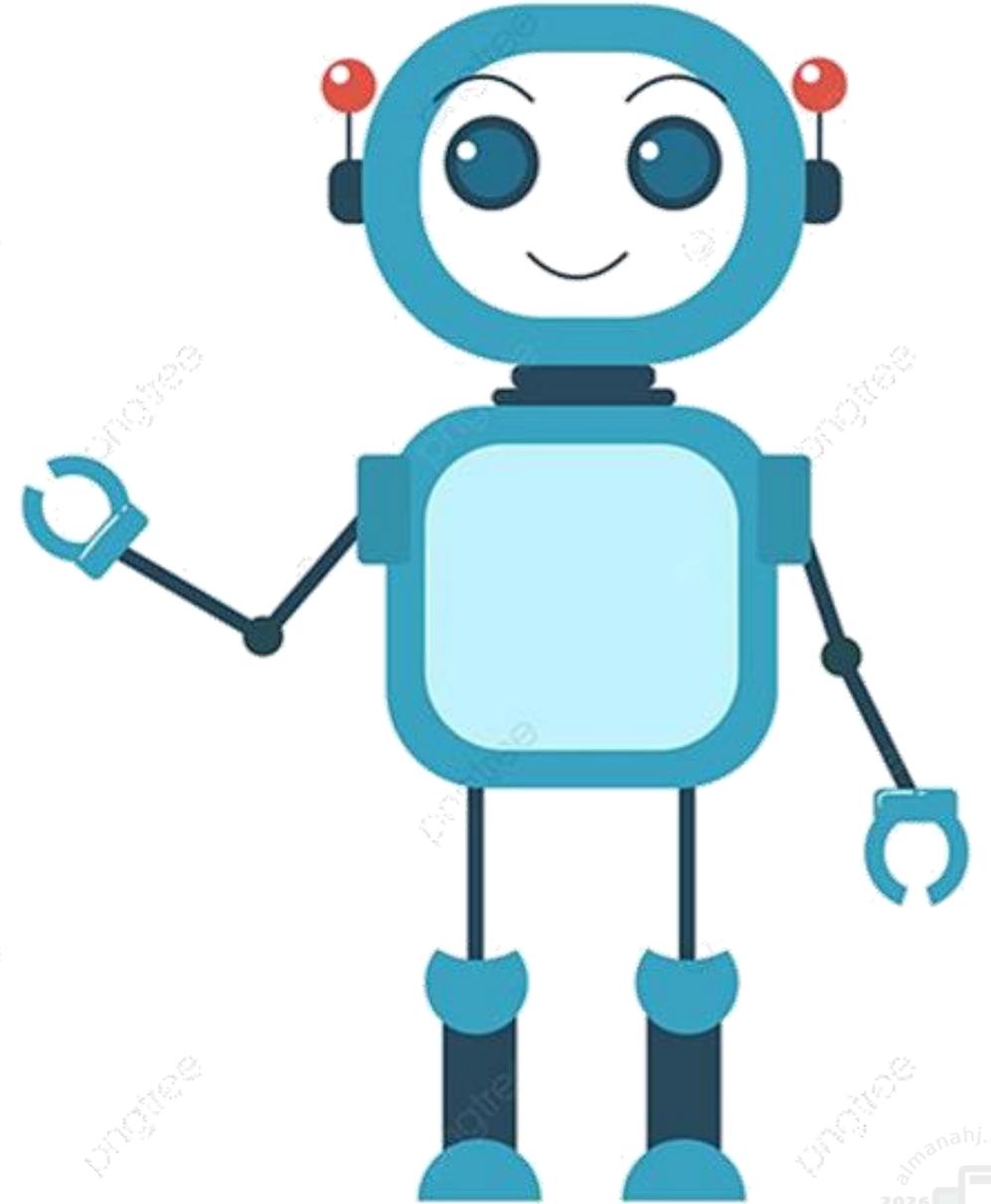
أهداف الدرس:

- ١ معرفة مفهوم الروبوت وأهم مكوناته .
- ٢ التمييز بين المستشعران التي يتم توصيلها بالروبوت .
- ٣ التمييز بين اللبئات البرمجية بحسب فئتها واستخدامها.
- ٤ التعرف على واجهة بيئة أوبن رويرتا لاب Open Roberta Lab
- ٥ برمجة الروبوت للتحرك للأمام.
- ٦ حفظ المشروع وإعادة فتحه.



الروبوت

آلة صنعها الإنسان
لتؤدي العديد من المهام
بشكل مستقل
من خلال تنفيذ الأوامر
التي تمت برمجتها به .

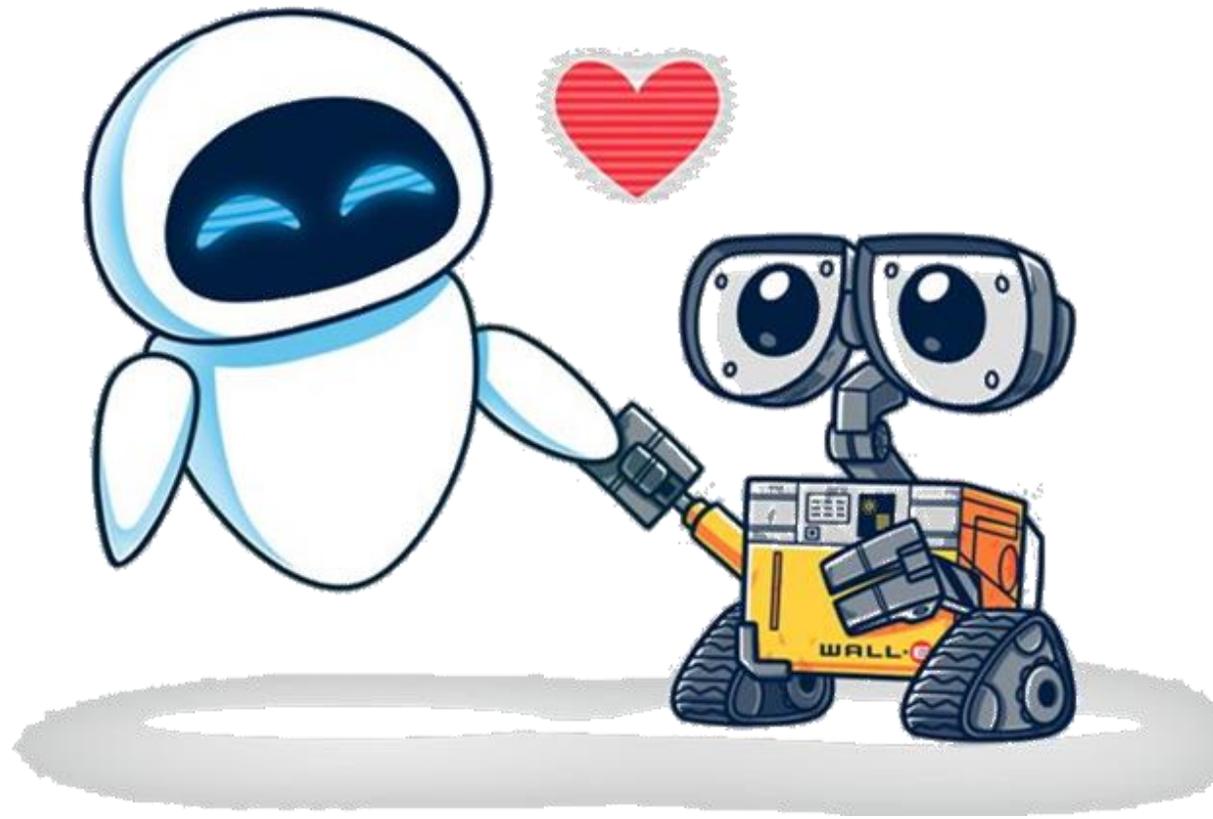


تختلف أشكال الروبوتات وتبدو عادة كالمركبات أو الآلات أو حتى البشر

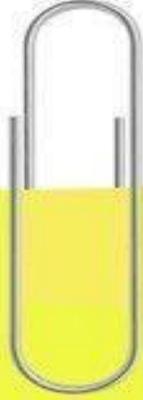




تستخدم الروبوتات بشكل واسع في **المصانع**
تقوم بمهام مختلفة ، وخاصة التي لا يمكن للإنسان
القيام بها لخطورتها .



تعتمد الروبوتات في حركاتها على المحركات
تتفاعل مع البيئة والأشياء التي تحيط بها
من خلال استشعار إلكترونية مجهزة بها .



روبوت ليجو مايند ستورم

LEGO MINDSTORMS EV3

إن روبوت ليجو مايند ستورم

LEGO MINDSTORMS EV3

أحد التطبيقات القابلة للبرمجة والحركة
يمتلك هذا الروبوت عجلات ومحركات
تمكنه من التحرك كمركبة

مكونات الروبوت

يحتوي على مكونين رئيسيين وهما :

وبيئة برمجة الروبوت
الي يتم تبيتها على
جهاز الحاسب

الوحدة الرئيسة
والتي تسمى وحدة
التحكم
EV3 robot brick





المحركات الكبيرة	تجعل الروبوت يتحرك للأمام وللخلف وتتحكم في الاتجاه عن طريق تحريكه يسارًا أو يمينًا.
المحرك المتوسط	يخفض أو يرفع ذراع الروبوت.
مستشعر الموجات فوق الصوتية	يكتشف العوائق أمام الروبوت.
مستشعر الألوان	يكتشف الألوان أو الضوء.
مستشعر الجيرسكوب	يقيس مدى سرعة دوران الروبوت.
مستشعر اللمس	يستجيب للضغط عليه أو تحريره، أو حين الارتطام.

وزارة التعل



تجعل الروبوت يتحرك للأمام وللخلف وتتحكم في الاتجاه عن طريق تحريكه يسارًا أو يمينًا.

المحركات الكبيرة

يخفض أو يرفع ذراع الروبوت.

المحرك المتوسط

يكتشف العوائق أمام الروبوت.

مستشعر الموجات فوق الصوتية

يكتشف الألوان أو الضوء.

مستشعر الألوان

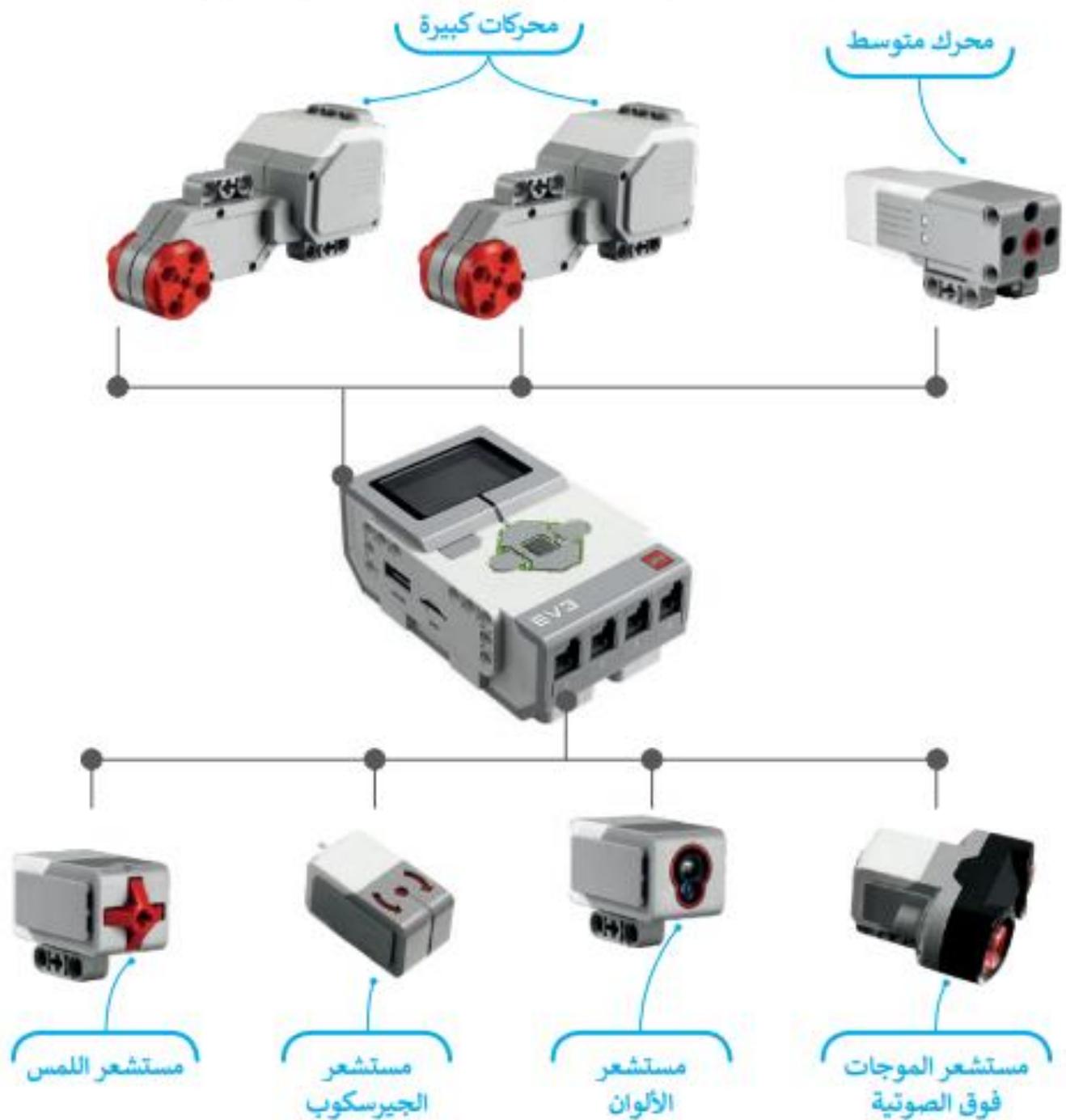
يقيس مدى سرعة دوران الروبوت.

مستشعر الجيرسكوب

يستجيب للضغط عليه أو تحريره، أو حين الارتطام.

مستشعر اللمس

وزارة التعل





بيئة أوبن رويرتا لاب

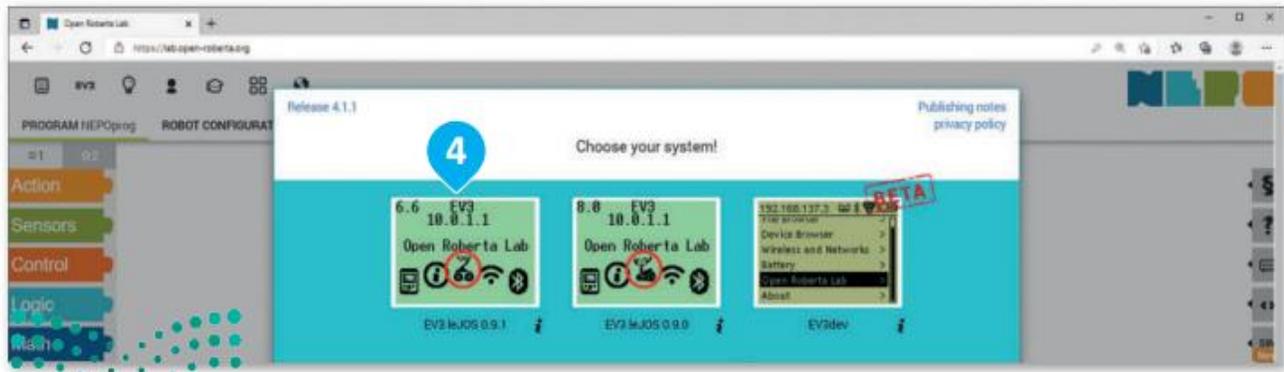
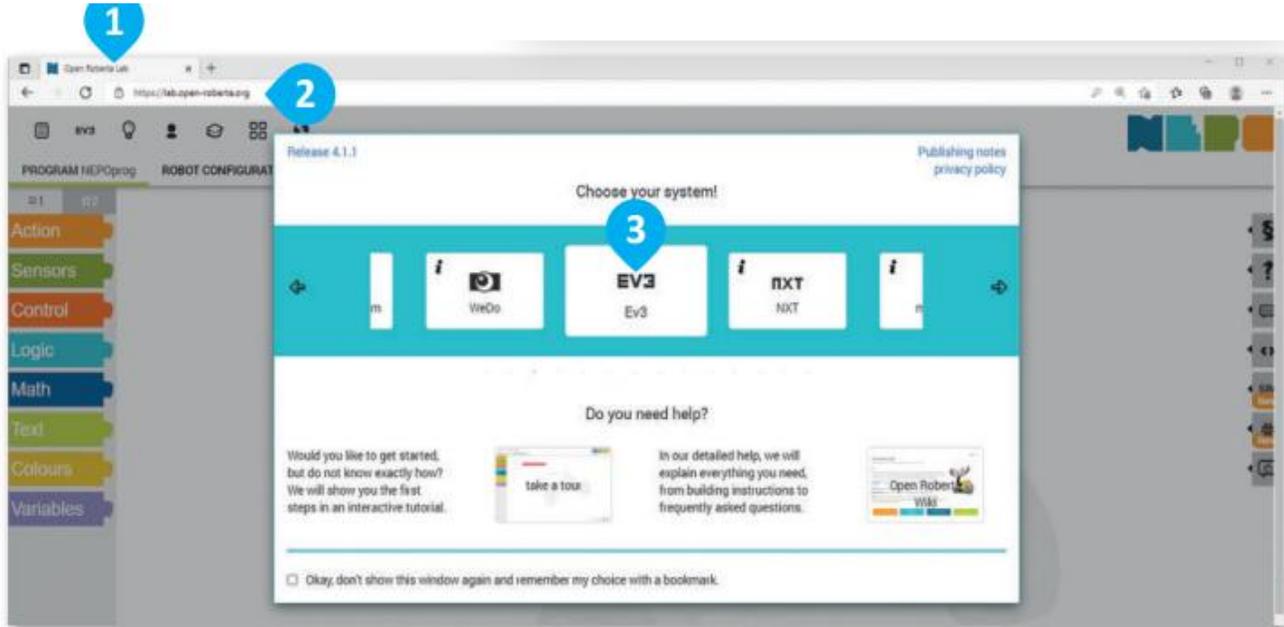
Open Roberta Lab

يمكن برمجة هذا الروبوت افتراضياً من خلال
المحاكاة حيث يتم ذلك من خلال

بيئة أوبن رويرتا لاب .

بيئة أوبن رويرتا لاب هي:

بيئة برمجية قائمة على اللبنتات البرمجية
تسمح ببرمجة ومحاكاة الروبوت بطريقة
مرئية من خلال متصفح الويب ،
مما يعني عدم الحاجة إلى تثبيت إي برنامج على
الحاسب ، أو حتى امتلاك روبوت حقيقي .



فتح أوبن روبيرتا لاب (Open Roberta Lab):
< من نافذة جديدة في Microsoft Edge (متصفح مايكروسوفت
إيدج)، اكتب: <https://lab.open-roberta.org>.
< اختر نظام EV3.
< اختر نسخة EV3 leJOS 0.9.1.

المحاكاة هي إعادة إنشاء في بيئة افتراضية مشابهة للبيئة الواقعية الحقيقية.





تستخدم الأزرار الظاهرة في أسفل
الزاوية اليسرى من نافذة عرض المحاكاة
(Simulation view) للتحكم في
المحاكاة، ويطلق عليها اسم أزرار التحكم.



اللبينات البرمجية ..

توجد في البيئة البرمجية مجموعة متنوعة من اللينات البرمجية التي يمكن استخدامها لإنشاء برنامج .

يتم تمييز جميع اللينات البرمجية بالألوان المختلفة حسب فئتها واستخدامها .

The image shows a Scratch code editor with a sequence of movement blocks. The left sidebar has a pink box around the 'Action' category. The code blocks are:

- 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)

< فئة الحدث (Action)

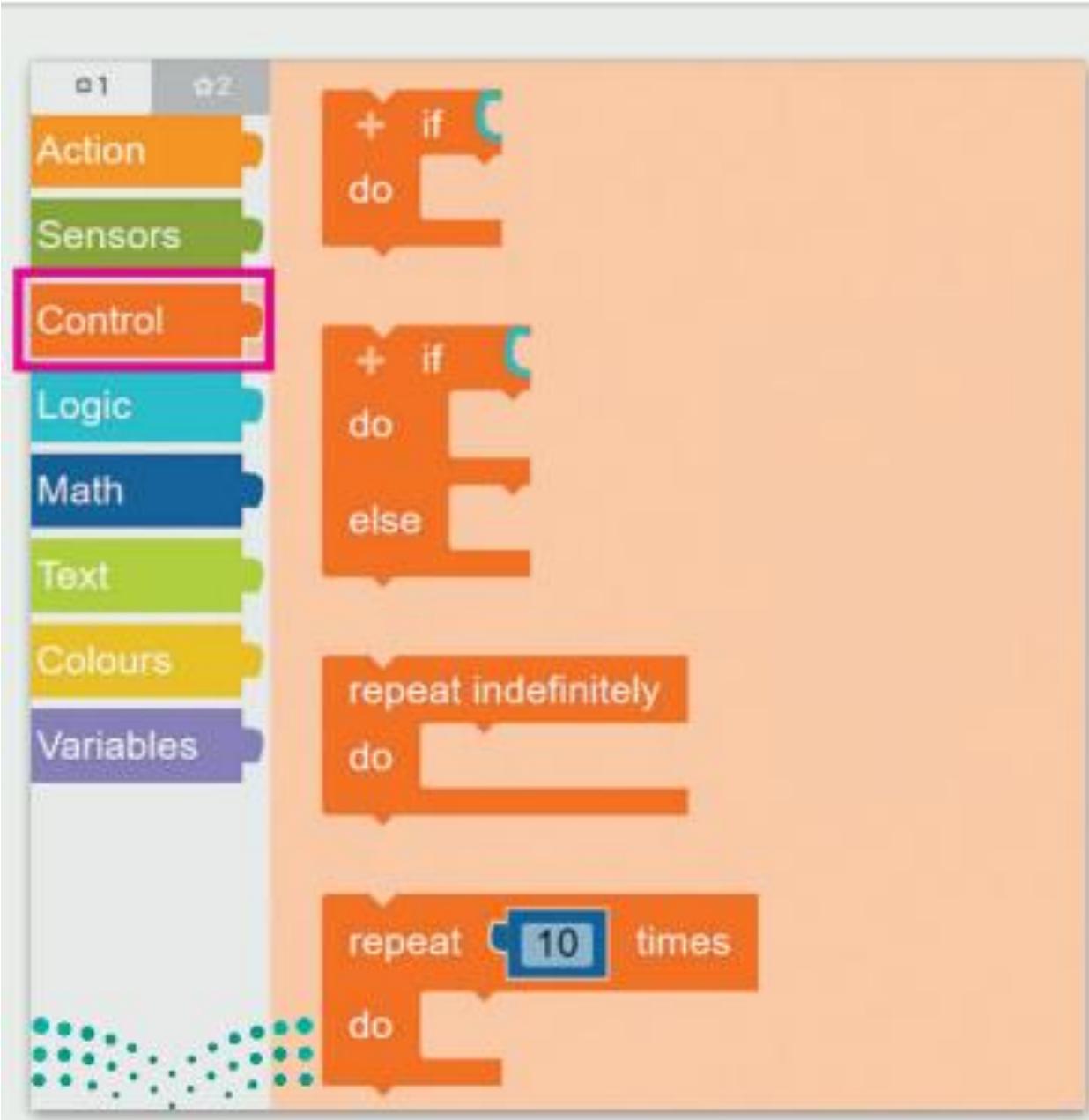
تتضمن هذه الفئة لبنات الحركة والإضاءة والأصوات التي يمكن للروبوت الافتراضي تنفيذها.

< فئة المستشعرات (Sensors)

تحتوي هذه الفئة على اللبنات الخاصة بالمستشعرات القياسية لنظام روبوت EV3.

The screenshot shows the EV3 software interface. On the left, a sidebar contains several categories: Action (orange), Sensors (green, highlighted with a pink box), Control (orange), Logic (cyan), Math (dark blue), Text (light green), Colours (yellow), and Variables (purple). The main workspace contains several code blocks:

- touch sensor Port 1 pressed?
- get distance cm ultrasonic sensor Port 4
- get colour colour sensor Port 3
- get distance cm infrared sensor Port 4
- reset encoder B
- get degree encoder B



The image shows the Scratch interface with the 'Control' category selected in the left sidebar. The 'Control' category is highlighted with a pink border. The main workspace displays several control blocks: two 'if' blocks (one with a 'do' block inside), an 'if-else' block, a 'repeat indefinitely' block with a 'do' block inside, and a 'repeat 10 times' block with a 'do' block inside. The '10' is entered in a blue input field.

01 02
Action
Sensors
Control
Logic
Math
Text
Colours
Variables

+ if
do

+ if
do
else

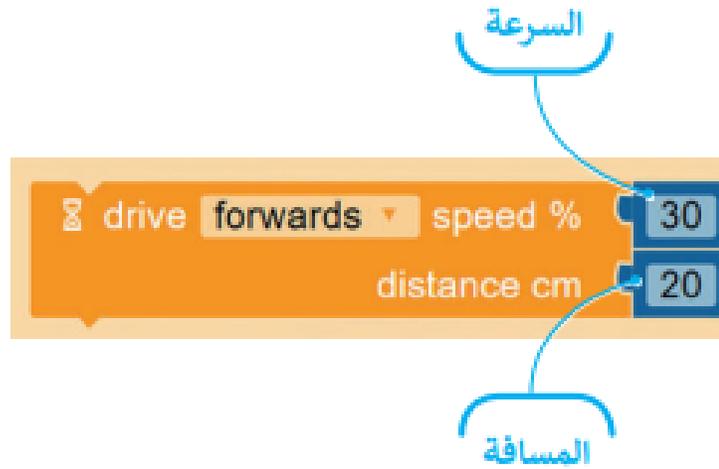
repeat indefinitely
do

repeat 10 times
do

< فئة التحكم (Control)
تحتوي هذه الفئة على كافة
اللبنات الخاصة بتسلسل
التحكم في البرنامج.

فئة الحدث

يمكنك برمجة الروبوت للحركة إلى الأمام والخلف، وتحديد سرعته باستخدام لبنة مسافة القيادة بالسنتيمتر (drive distance cm) ويتم ضبط سرعة الروبوت بواسطة معامل السرعة (speed). تتوقف المحركات تلقائيًا بمجرد انتهاء تنفيذ هذه اللبنة، وتتحكم لبنة مسافة القيادة بالسنتيمتر في مُحركي الروبوت في آن واحد، حيث تنطبق الإعدادات التي يتم تحديدها في هذه اللبنة على مُحركي الروبوت.

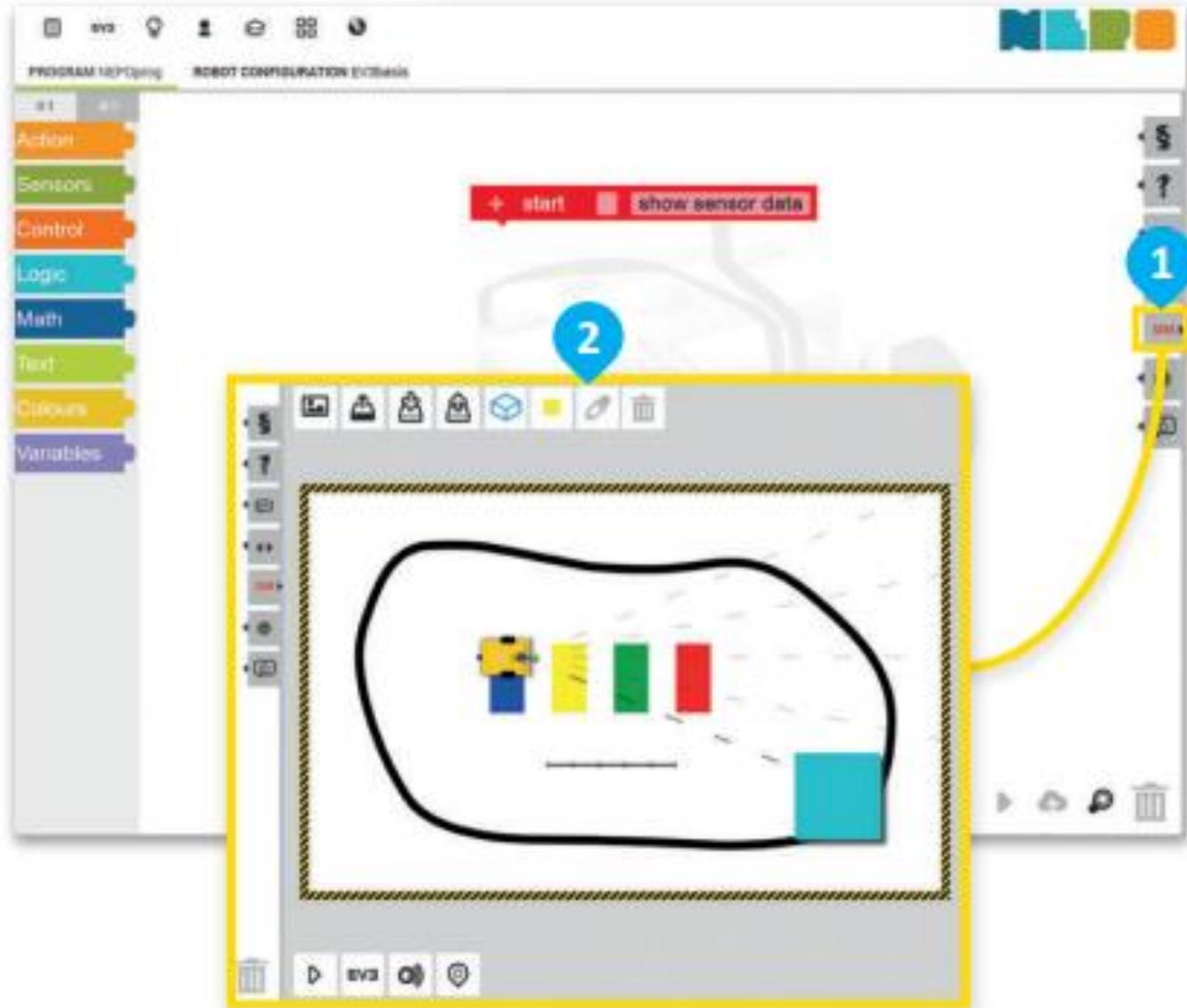


يمكنك برمجة اتجاه الروبوت وسرعته باستخدام لبنة مسافة التوجيه بالسنتيمتر (steer distance cm). يتم برمجة الروبوت للتوجيه بشكلٍ منعطف من خلال تعيين سرعات مختلفة لمحركه الأيمن والأيسر.



فتح وضع معاينة الحركة:

- 1 < اضغط على زر SIM (سيم) يمين نافذة البرمجة.
- 2 < ستظهر نافذة منبثقة خاصة بعرض المحاكاة.



الأدوات اللازمة للتعديل في وضع المحاكاة:

إضافة عائق (مثلث أو مربع أو دائرة) إلى المشهد.	
تلوين منطقة محددة.	
اختيار لون للعائق المحدد / تلوين منطقة.	
حذف العائق المحدد / المنطقة الملونة.	

نصيحة ذكية

لا تنس ضرورة تحديد العائق / المنطقة الملونة لتغيير لونها أو حذفها.

إنشاء حسابك الخاص

إنشاء حسابك الخاص:

- 1 < من أيقونة المستخدم، ومن القائمة المنسدلة، اختر **login** (تسجيل الدخول).
- 2 < ستنبثق نافذة تسجيل الدخول (**login**)، اختر **new** (جديد) لإنشاء حساب جديد.
- 3 < اكتب اسم المستخدم، ثم اكتب كلمة المرور في النافذة الجديدة، وكرر كلمة المرور مرة أخرى.
- 4 < اضغط على **Register now** (التسجيل الآن).
- 5



**البرمجة في
أوبن روبيرتا لاب
Open Roberta Lab**

سننشئ الآن برنامجك الأول في البرنامج

ستجعل الروبوت يتحرك إلى الأمام لمسافة
100 سم ثم إلى الخلف مسافة 100 سم
أخرى ، وبسرعة 30 .

1

2

Action

drive forwards speed % 30 distance cm 20

Sensors

Control

drive forwards speed % 30

Logic

Math

stop

Text

Colours

Variables

turn right speed % 30 degree 20

التحرك للأمام:

1 < من فئة Action (الحدث)،
أضف لبنة drive (القيادة) مع
معامل distance cm (المسافة
بالسنتيمتر). 2

< اضبط Speed (السرعة) إلى
30. 3

< اضبط distance cm (المسافة
بالسنتيمتر) إلى 100. 4

EV3

PROGRAM NEPOprog ROBOT CONFIGURATION EV3basis

01 02

Action

Sensors

Control

Logic

+ start show sensor data

drive forwards speed % 30 distance cm 100

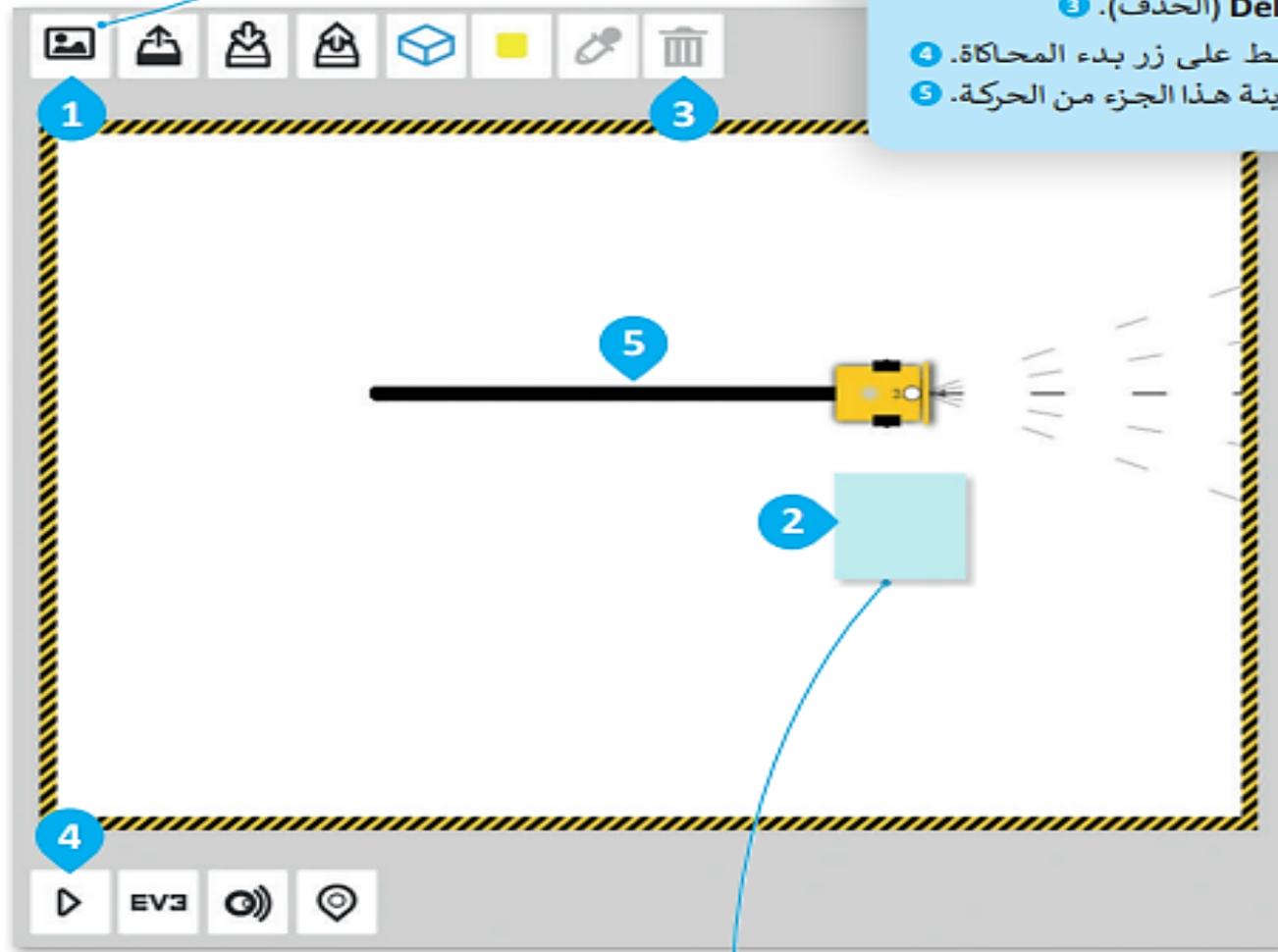
3

4

يمكنك النقر هنا عدة مرات لتغيير صورة الخلفية إلى تلك التي يرسم الروبوت فيها خطأ أثناء تحركه.

عرض المحاكاة:

- < اضغط على زر تغيير المظهر مرة واحدة. ①
- < اختر المربع ② ثم اضغط على زر Delete (الحذف). ③
- < اضغط على زر بدء المحاكاة. ④
- لمعاينة هذا الجزء من الحركة. ⑤



ليس من الضروري أن تحذف هذا المربع، ولكن حذفه يتيح الحصول على خلفية رسومية جميلة وواضحة.



التحرك للأمام ثم للخلف:

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

< من القائمة المنسدلة اختر **backwards**
(الخلف) 3.

< اضبط **speed** (السرعة) إلى 30. 4

< اضبط **distance cm** (المسافة بالسنتيمتر)
إلى 100. 5

< اضغط على زر بدء المحاكاة لمعاينة هذا
الجزء من الحركة. 6



حفظ المشروع :



حفظ المشروع:

< من قائمة **edit** (تحرير)، و**1** ومن القائمة المنسدلة، اختر **save as** (حفظ باسم). **2**

< ستنبثق نافذة **save as** (حفظ باسم)، اكتب الاسم الذي تريده لمشروعك. **3**

< اضغط على **OK** (موافق). **4**

فتح المشروع :

The screenshot shows the NEPO-Blocks software interface. On the left, a menu is open with a blue circle '1' next to the top icon. The menu items include 'run on <EV3 leJOS 0.9.3>', 'open/close simulation view', 'new', 'my programs ...' (with a blue circle '2' next to it), 'multiple robot simulation ...', 'example programs ...', 'save', 'save as ...', 'open/close source code view', 'open source code editor', 'create program link ...', 'export program', and 'import program ...'. Below the menu, there are two radio buttons: 'NEPO-Blocks beginner' and 'NEPO-Blocks expert'. The main area is titled 'ONFIGURATION EV3basis' and contains a block-based program with the following blocks: 'show sensor data', 'forwards speed % 30', 'distance cm 100', 'backwards speed % 30', and 'distance cm 100'. On the right, there is a simulation environment showing a yellow robot on a grey floor with a blue square obstacle and a yellow and black striped boundary. A red 'SIM' button is visible on the right side of the configuration area.

فتح المشروع:

< من قائمة **edit** (تحرير)، ومن القائمة المنسدلة اختر **my programs** (برامجي).
< اضغط بزر الفأرة الأيسر على المشروع المطلوب فتحه من القائمة.
3

The screenshot shows a table of programs in the NEPO-Blocks software. The table has columns for 'PROGRAM NAME', 'CREATOR', 'CREATION DATE', and 'ACTUALIZATION DATE'. The first row is highlighted in green and contains the following data: 'forwardBackwards', 'BinaryLogic', '12.12.2019, 16:58', and '12.12.2019, 17:20'. A blue circle '3' is next to the 'PROGRAM NAME' header.

PROGRAM NAME	CREATOR	CREATION DATE	ACTUALIZATION DATE
forwardBackwards	BinaryLogic	12.12.2019, 16:58	12.12.2019, 17:20



تقويم ختامي

✓	الروبوتات: آله صنعها الإنسان لتؤدي العديد من المهام بشكل مستقل.	١
✓	تستخدم الروبوتات بشكل واسع في المصانع، وتقوم بأعمال لا يستطيع الإنسان القيام بها.	٢
✓	من اللبنيات البرمجية للروبوت: فئة الحدث ، فئة المستشعرات، فئة التحكم	٣
✓	نستطيع برمجة الروبوت للتقدم للأمام والخلف والانعطاف يمينا ويسارا.	٤