

عرض بوربوينت تقديمي للدرس الثاني استخدام التكرارات الوحدة الثالثة برمجة الروبوت لمقرر التقنية الرقمية



تم تحميل هذا الملف من موقع المناهج السعودية

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

تاريخ إضافة الملف على موقع المناهج: 2026-03-03 10:50:20

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:

التواصل الاجتماعي بحسب الصف الخامس



صفحة المناهج
السعودية على
فيسبوك

الرياضيات

اللغة الانجليزية

اللغة العربية

التربية الاسلامية

المواد على تلغرام

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

عرض بوربوينت تقديمي للدرس الثاني استخدام التكرارات الوحدة الثالثة برمجة الروبوت لمقرر التقنية الرقمية

1

عرض بوربوينت تقديمي للدرس الأول الروبوتات في حياتنا اليومية الوحدة الثالثة برمجة الروبوت لمقرر التقنية الرقمية

2

عرض بوربوينت تقديمي للدرس الثالث الملكية الفكرية من الوحدة الثانية وسائل التواصل الاجتماعي لمقرر التقنية الرقمية

3

عرض بوربوينت تقديمي للدرس الثاني التدوين من الوحدة الثانية وسائل التواصل الاجتماعي لمقرر التقنية الرقمية

4

عرض بوربوينت تقديمي للدرس الأول وسائل التواصل الاجتماعي من الوحدة الثانية وسائل التواصل الاجتماعي لمقرر التقنية الرقمية

5

المهارات الرقمية خامس ابتدائي

الفصل الدراسي الثالث

المعلمة: نجود دحمان



السلام الملكي





قرآن كريم

القوانين الصفية



المادة : المهارات الرقمية خامس ابتدائي

التاريخ : ١٤٤٦ / ٩ /

الوحدة الثالثة : برمجة الروبوت

الدرس ٣ : رسم مكعب





الوحدة الثالثة

برمجة الروبوت



OPEN
ROBERTA

الدرس الثالث

رسم مكعب



أهداف الدرس:

١ برمجة الروبوت ليتحرك ويرسم المضلع السداسي

٢ برمجة الروبوت لينعطف

٣ برمجة الروبوت لإضافة مؤثر صوتي

٤ عرض رسالة على شاشة عرض الروبوت

٥ برمجة الروبوت ليتحرك ويرسم المعين

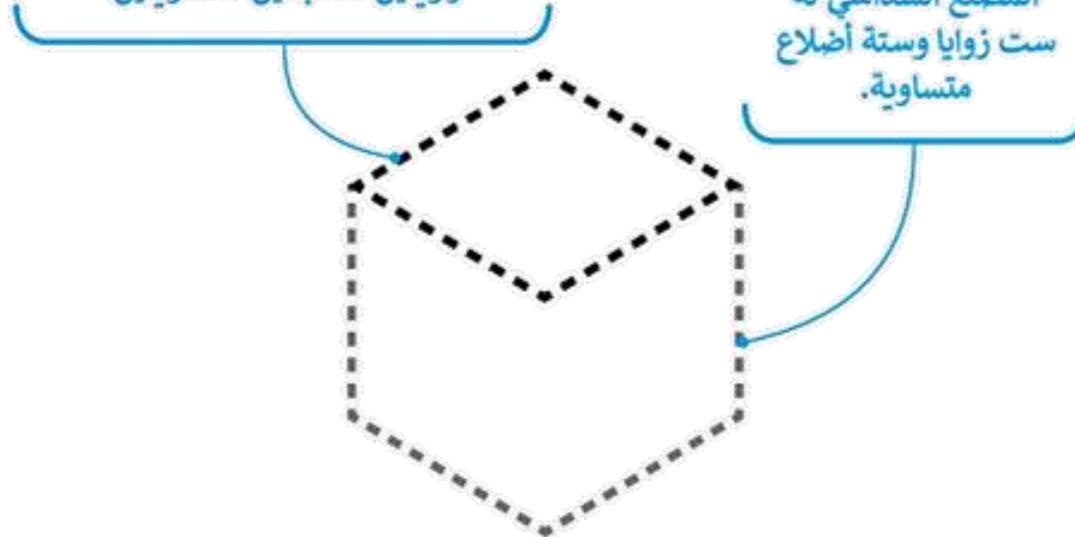
ستتعلم في هذا الدرس كيفية رسم الأشكال في تسلسل، وبشكل أكثر تحديدا ستبرمج الروبوت ليتحرك ويرسم الأشكال الهندسية التالية:

ومعين Rhombus .

مضلع سداسي Hexagon

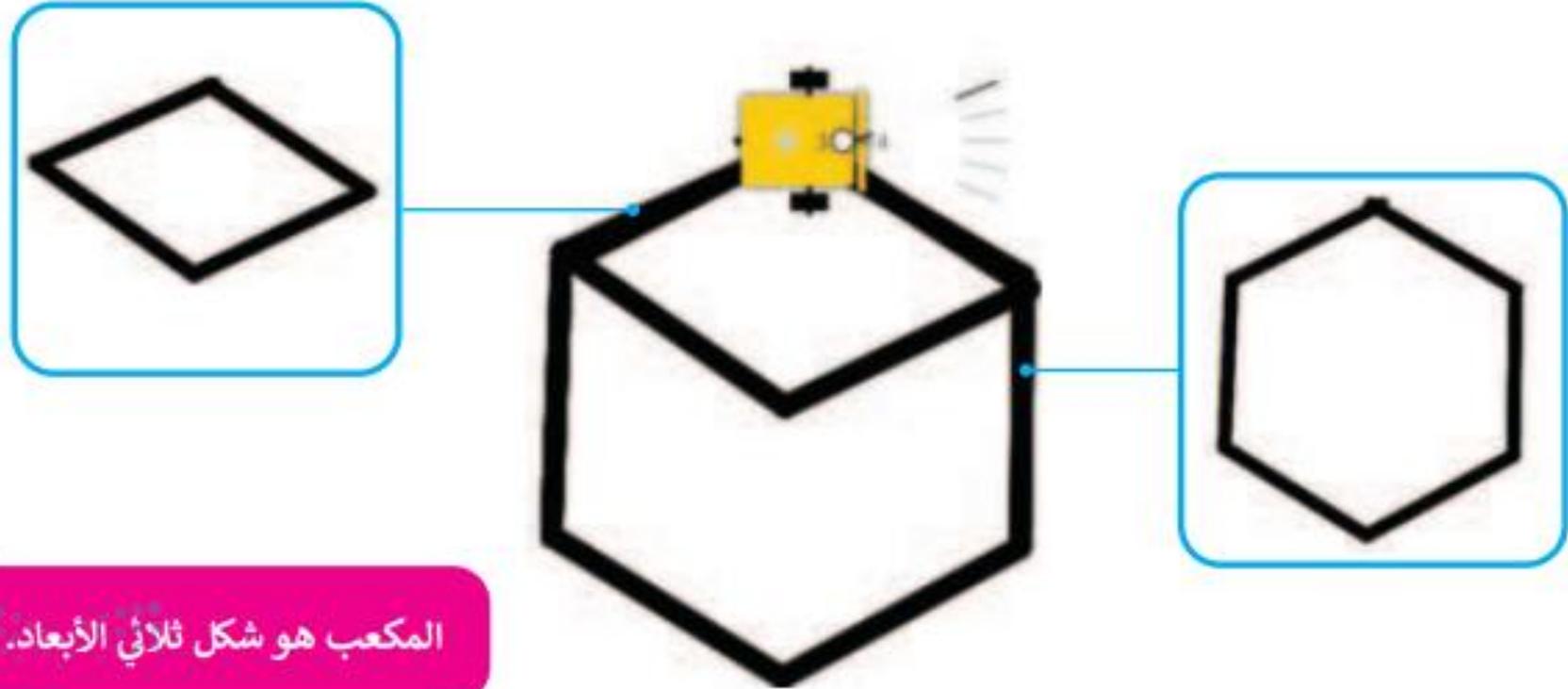
المُعين هو شكل رباعي أضلاعه الأربعة ذات أطوال متساوية، وتكون فيه كل زاويتين متقابلتين متساويتين.

المضلع السداسي له ست زوايا وستة أضلاع متساوية.



سيتحرك الروبوت ويرسم المضلع السداسي أولاً

ثم يرسم المعين 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 ستبرمج الروبوت ليتحرك ويرسم المضلع السداسي.

بعض الأمثلة من الحياة الواقعية التي تحتوي على المضلع السداسي.



المضلع السداسي
على سطح كرة القدم.



قاعدة قلم الرصاص.



شكل خلايا النحل.

ألق نظرة على المسار الذي سيتبعه الروبوت الخاص بك ليتحرك ويرسم المضلع السداسي.

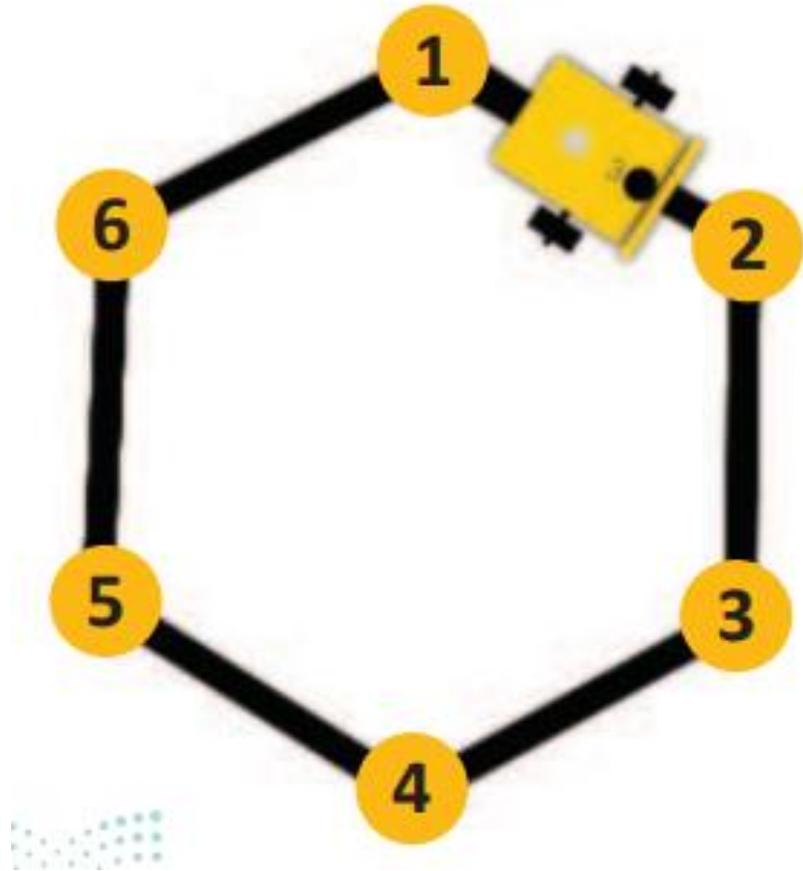
عليك برمجة الروبوت لتنفيذ التالي:

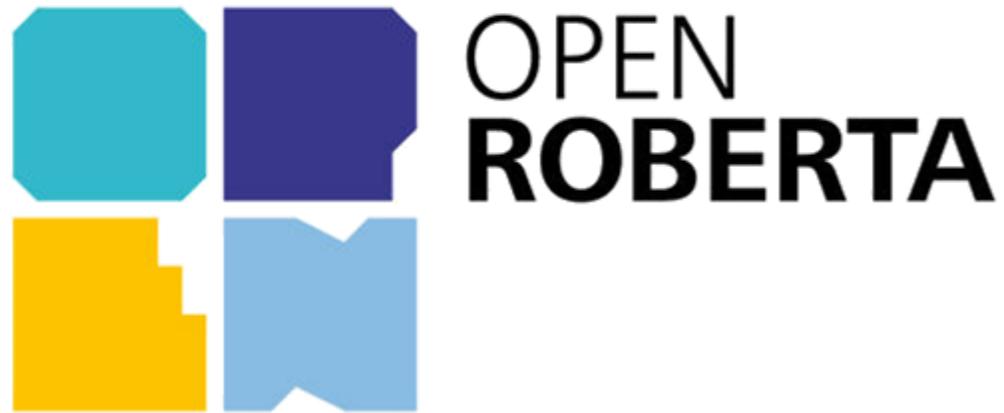
١ - يبدأ من النقطة 1 وينتقل إلى النقطة 2.

٢ - عندما يصل إلى النقطة 2 ينعطف إلى اليمين.

ثم كرر جميع الخطوات السابقة 6 مرات

حتى يعود الروبوت إلى نقطة البداية.

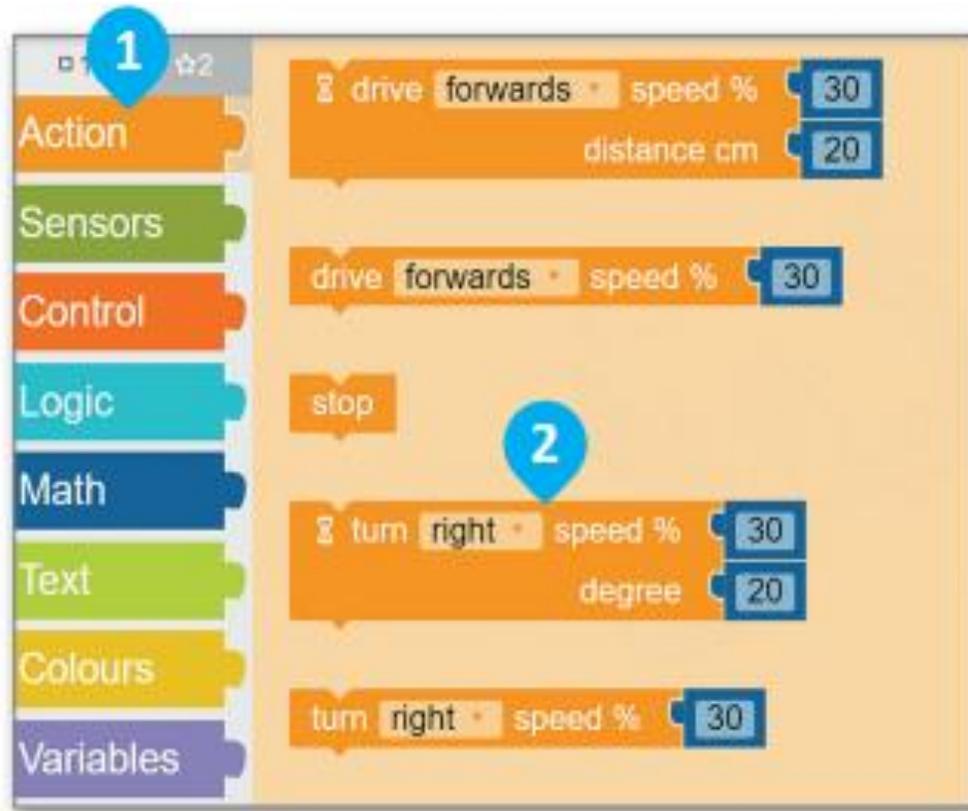




التطبيق

العملي

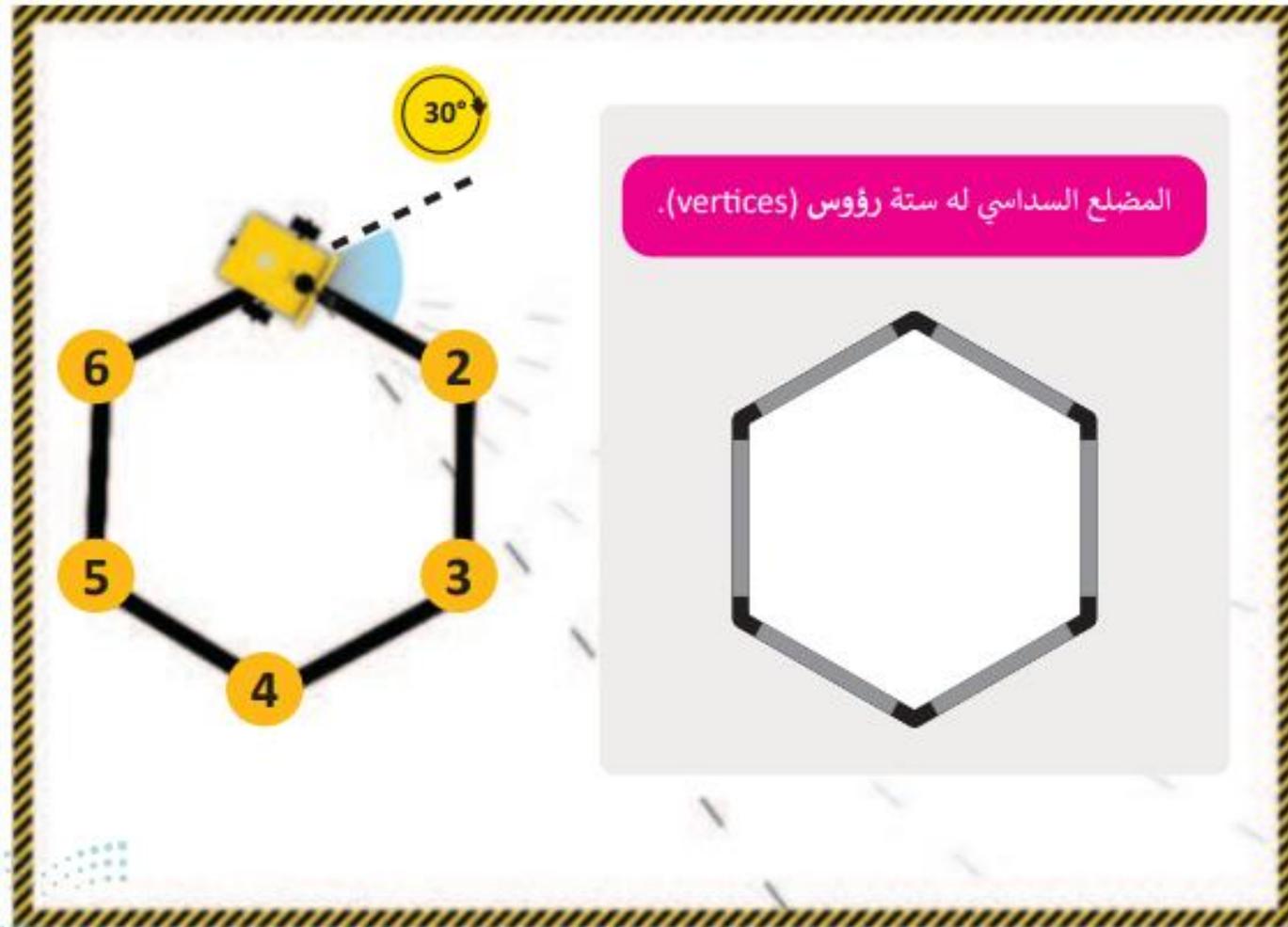
يجب أن يبدأ الروبوت التحرك من قمة المضلع السداسي ، ولتتمكن من رسم المضلع الأول من المضلع السداسي عليك **برمجة الروبوت لينعطف 30 درجة إلى اليمين.**



للانعطاف إلى اليمين :

للانعطاف إلى اليمين:

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



```

+ start
  show sensor data
  turn right speed % 30
  degree 30
  3

```

الآن، عليك برمجة الروبوت :

ليتحرك ويرسم الضلع الأول من المضلع السداسي بالتحرك للأمام

من النقطة 1 إلى النقطة بسرعة 30 ولمسافة

تساوي 40 سنتيمتر

The image shows a Scratch code editor with a sequence of blocks. On the left, there is a vertical menu with categories: Action (orange), Sensors (green), Control (red), Logic (cyan), Math (dark blue), Text (light green), Colours (yellow), and Variables (purple). The main workspace contains the following blocks:

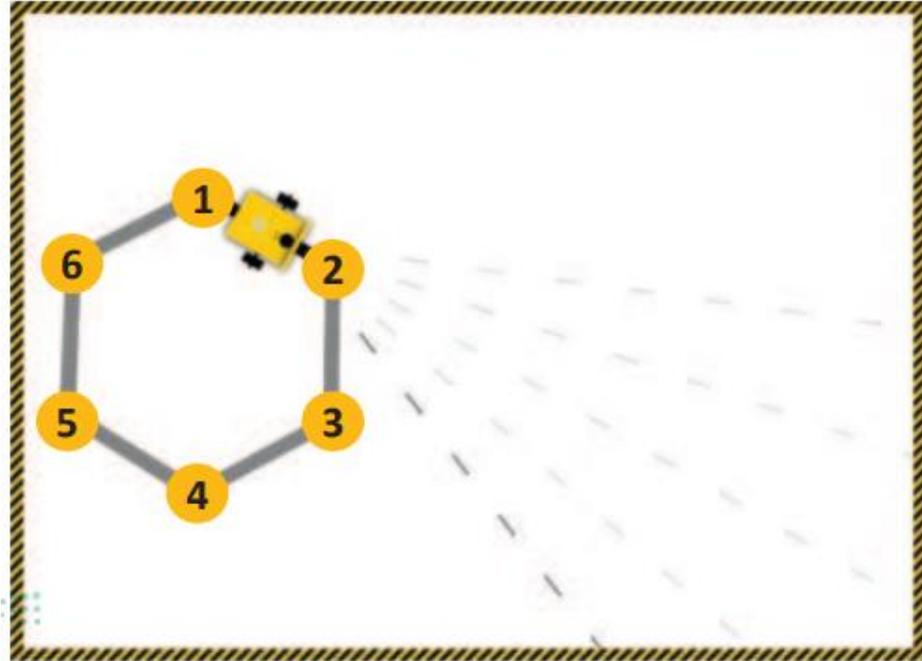
- Block 1 (Action):** A 'drive forwards' block with 'speed %' set to 30 and 'distance cm' set to 20. A blue circle with the number '1' is positioned above this block.
- Block 2 (Action):** A 'drive forwards' block with 'speed %' set to 30. A blue circle with the number '2' is positioned above this block.
- Block 3 (Control):** A 'stop' block.
- Block 4 (Action):** A 'turn right' block with 'speed %' set to 30 and 'degree' set to 20.
- Block 5 (Action):** A 'turn right' block with 'speed %' set to 30.

للتحرك إلى الامام:

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  
⌚ drive forwards ▾ speed % 30  
distance cm 40
```



برمجة الروبوت

لينعطف

عندما بدأ الروبوت كان على قمة المضلع السداسي ثم انعطف 30 درجة

والآن بعد أن رسم الروبوت الضلع 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.



التطبيق

العملي

The image shows a Scratch code editor with a sidebar on the left containing categories: Action, Sensors, Control, Logic, Math, Text, Colours, and Variables. The main workspace contains the following code blocks:

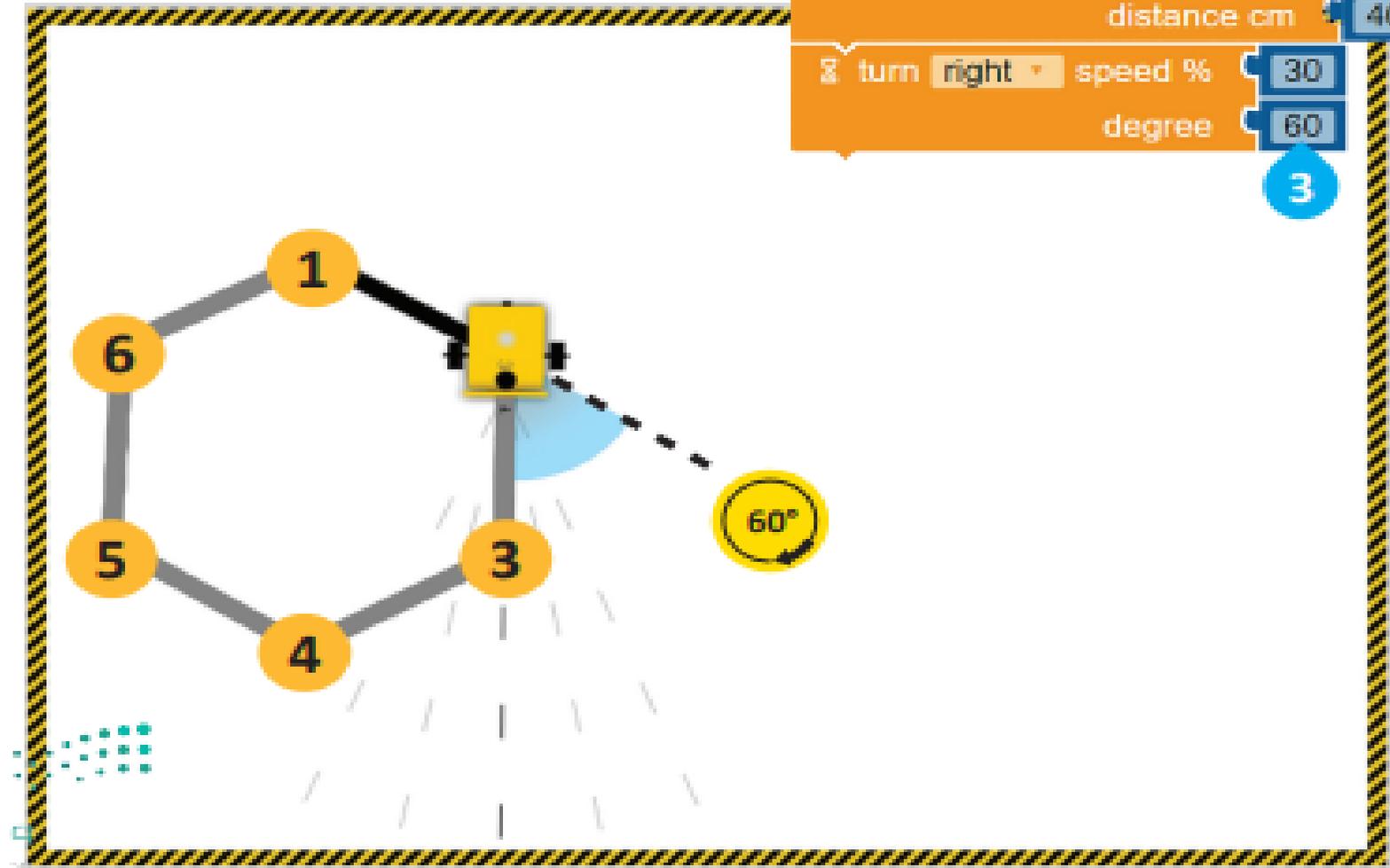
- Action** category: A 'drive forwards' block with 'speed %' set to 30 and 'distance cm' set to 20. A blue callout bubble with the number '1' is positioned above this block.
- Action** category: A 'drive forwards' block with 'speed %' set to 30.
- Control** category: A 'stop' block.
- Action** category: A 'turn right' block with 'speed %' set to 30 and 'degree' set to 20. A blue callout bubble with the number '2' is positioned above this block.
- Action** category: A 'turn right' block with 'speed %' set to 30.

للانعطاف إلى اليمين:

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

```
turn right speed % 30
```

```
+ start show sensor data  
turn right speed % 30  
degree 30  
drive forwards speed % 30  
distance cm 40  
turn right speed % 30  
degree 60  
3
```





برمجة الروبوت
لإضافة مؤثر صوتي

لبنة تردد التشغيل () () (Play frequency)

تستخدم هذه اللبنة لإصدار النغمات، ويمكنك العثور على

لبنة تردد التشغيل () () (Play frequency) في فئة الحدث Action

ويمكنك تحديد درجة النغمة ومدتها من خلال تحديد المُعاملين:

التردد بالهرتز (frequency Hz)

والمدة بالمللي ثانية (duration ms)

ستبرمج الروبوت ليصدر مؤثرًا صوتيًا، وستستخدم الإعدادات الافتراضية الخاصة

لبنة تردد التشغيل () () (Play frequency)



التطبيق

العملي

إضافة المؤثر الصوتي:

إضافة المؤثر الصوتي:

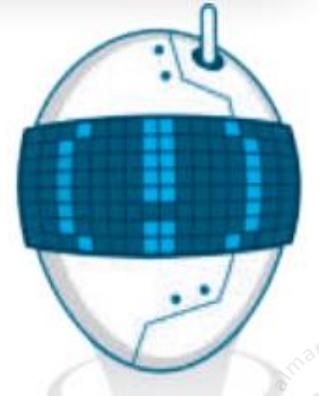
< من فئة **Action** (الحدث)، **1** اسحب، **2** وأفلت لبنة **play frequency Hz** (تردد التشغيل بالهرتز). **3**

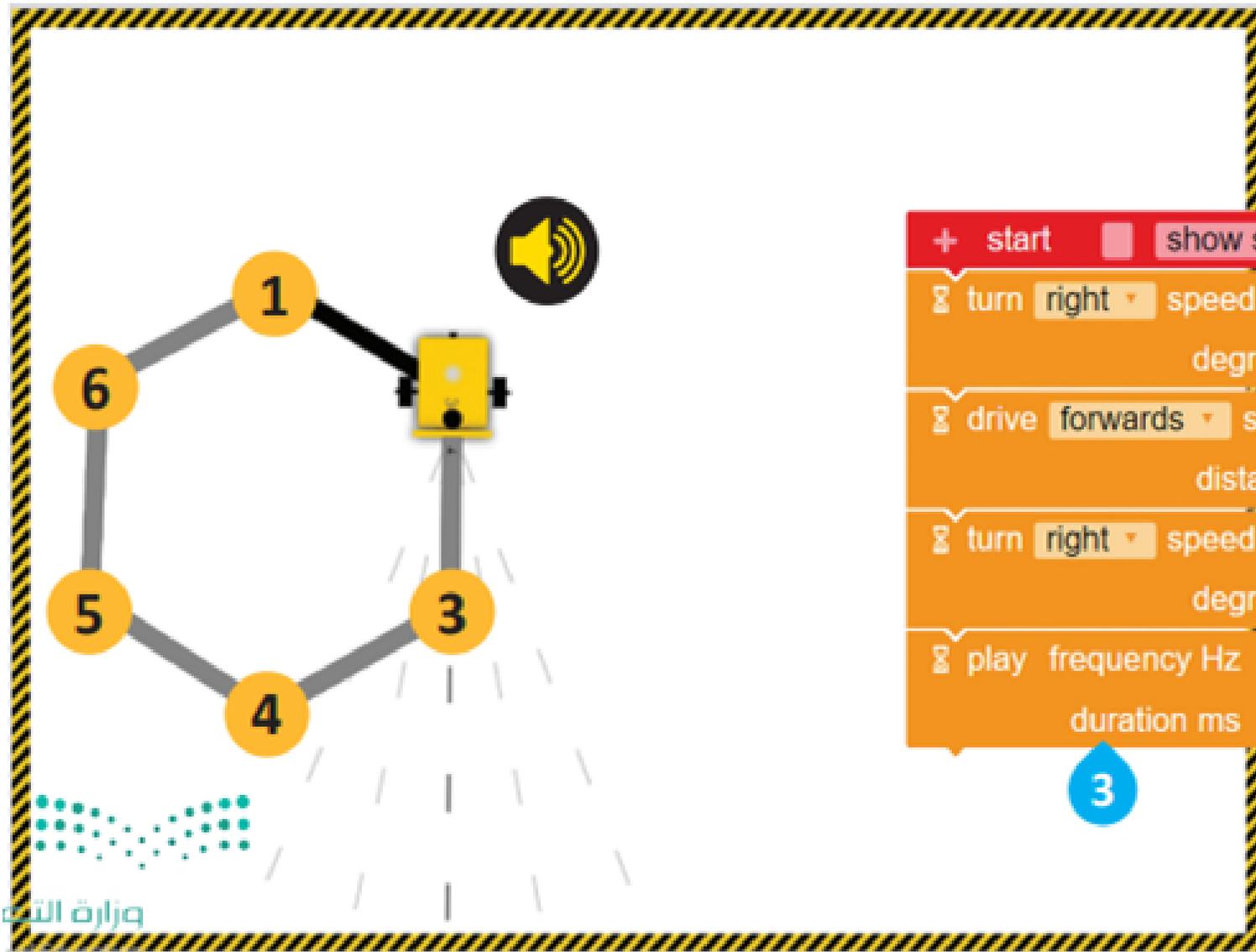
The image shows a Scratch code editor with the following blocks in the workspace:

- steer forwards** block with **speed % left** set to 10 and **speed % right** set to 30.
- show text** block with the text **“ Hallo ”**, **in column** set to 0, and **in row** set to 0.
- clear display** block.
- play frequency Hz** block with **frequency Hz** set to 300 and **duration ms** set to 100. A blue callout bubble with the number 2 is positioned above this block.
- play whole** block with **note** set to **c'**.

The left sidebar shows the following categories: **Action** (orange), **Sensors** (green), **Control** (red), **Logic** (teal), **Math** (dark blue), **Text** (light green), **Colours** (yellow), and **Variables** (purple). A blue callout bubble with the number 1 is positioned above the **Action** category.

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





```
+ start show sensor data
┌ turn right speed % 30
│ degree 30
└─┘
┌ drive forwards speed % 30
│ distance cm 40
└─┘
┌ turn right speed % 30
│ degree 60
└─┘
┌ play frequency Hz 300
│ duration ms 100
└─┘
```

3

والآن عليك برمجة الروبوت ليكرر الخطوات السابقة 6 مرات ليتحرك ويرسم المضلع السداسي

من خلال استخدام لبنة التكرار () مرة (repeat () times)

The image shows a Scratch code editor with a project titled '1' and '2'. The code is as follows:

```
if ( ) do
  if ( ) do
    else
  repeat indefinitely do
    repeat 10 times do
      wait ms 500
    wait until (get pressed touch sensor Port 1 = true)
```

The 'repeat 10 times' block is highlighted with a blue circle containing the number '2'.

للتكرار:

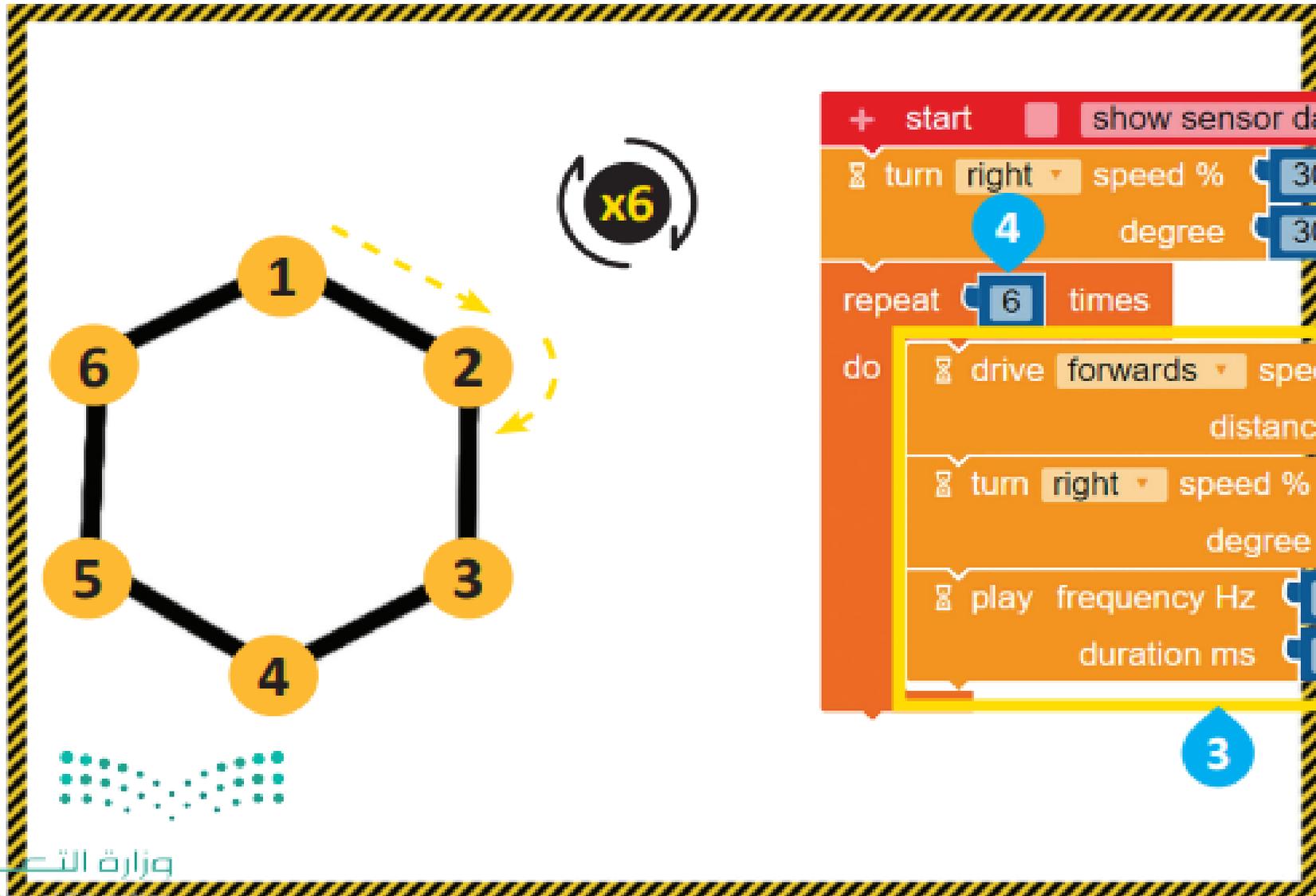
< من فئة Control (التحكم)، أضف لبنة

repeat () times (التكرار () مرة). 2

< ضع كل اللبنات داخل لبنة repeat () times

(التكرار () مرة). 3

< اضبط times (المرات) إلى 6. 4





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 .

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 ليعرض الرسالة النصية

«اكتمل المضلع السداسي»

عندما ينتهي من رسم المضلع في شاشة عرض الروبوت EV3

لعرض رسالة على شاشة عرض الروبوت

1

turn right - speed % 30

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

steer forwards - speed % left 10
speed % right 30

2

show text "Hallo"
in column 0
in row 0

clear display

لعرض رسالة على شاشة عرض الروبوت:
< من فئة **Action** (الحدث)، 1 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 (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.

```
+ 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 المتناسق"
in column 0
in row 0
```

3

لبنة انتظر مللي ثانية () () (Wait ms)

تستخدم 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.

1

2

3

لتعيين وقت عرض الرسالة:

< من فئة Control (التحكم)، 1 أضيف لبنة

2 wait ms (انتظر مللي ثانية).

< اضبط الانتظار بالمللي ثانية ليكون 2000. 3

اضغط لتغيير المدة الزمنية التي
تريد أن ينتظرها المقطع البرمجي
بالمللي ثانية.

```
+ 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
```

إذا لم تستخدم لبنة انتظر ميلي 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.



لبنة مسح العرض () () (Clear display)

تستخدم هذه اللبنة عند تطبيقها لمسح الرسائل النصية المكتوبة سابقا في شاشة عرض الروبوت الافتراضي، ويمكنك العثور على لبنة مسح العرض clear display

في فئة الحدث Action

ستبرمج الآن شاشة عرض الروبوت ليتم مسحه.

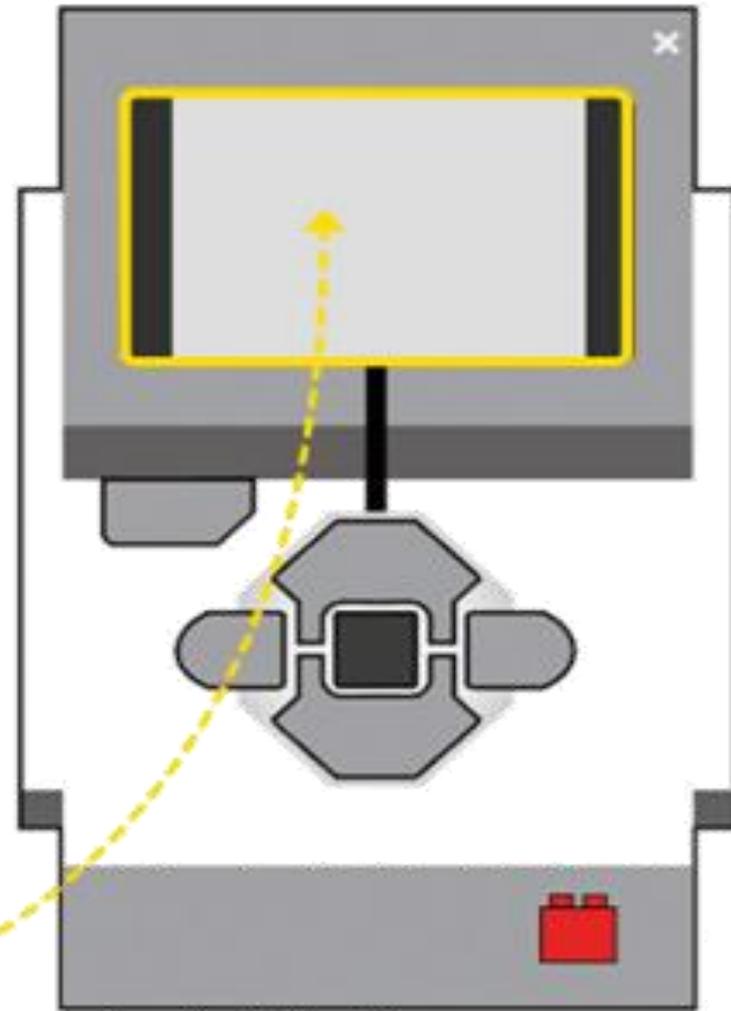
The image shows a Scratch code editor with a sequence of blocks. A blue circle with the number '1' is positioned over the 'turn right' block. A blue circle with the number '2' is positioned over the 'clear display' block. The blocks are as follows:

- turn right** (Action) with speed % set to 30.
- steer forwards** (Action) with speed % left set to 10, speed % right set to 30, and distance cm set to 20.
- steer forwards** (Action) with speed % left set to 10 and speed % right set to 30.
- show text** (Text) with the text "Hallo" in quotes, in column 0, and in row 0.
- clear display** (Action).

لمسح شاشة عرض الروبوت:

< من فئة **Action** (الحدث)، 1 اسحب،
2 وأفلت لبنة **clear display** (مسح العرض). 3

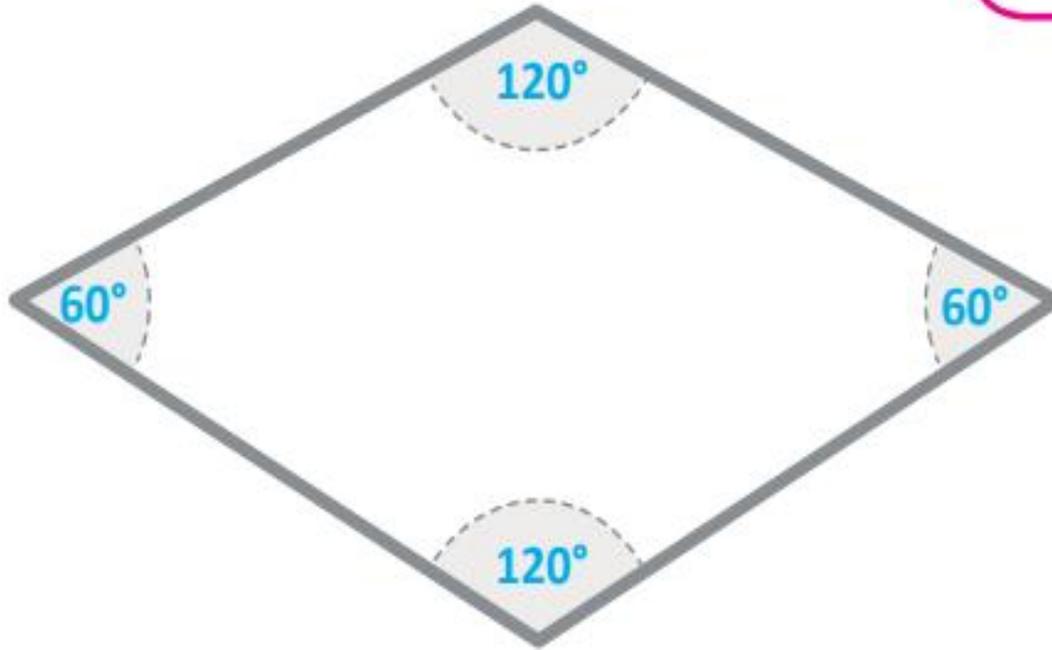
```
+ start show sensor data
┌ turn right speed % 30
│ degree 30
└─┘
repeat 6 times
do
┌ drive forwards speed % 30
│ distance cm 40
├─┘
┌ turn right speed % 30
│ degree 60
├─┘
┌ play frequency Hz 300
│ duration ms 100
└─┘
show text "اكتمل المضلع السداسي"
in column 0
in row 0
wait ms 2000
clear display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





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

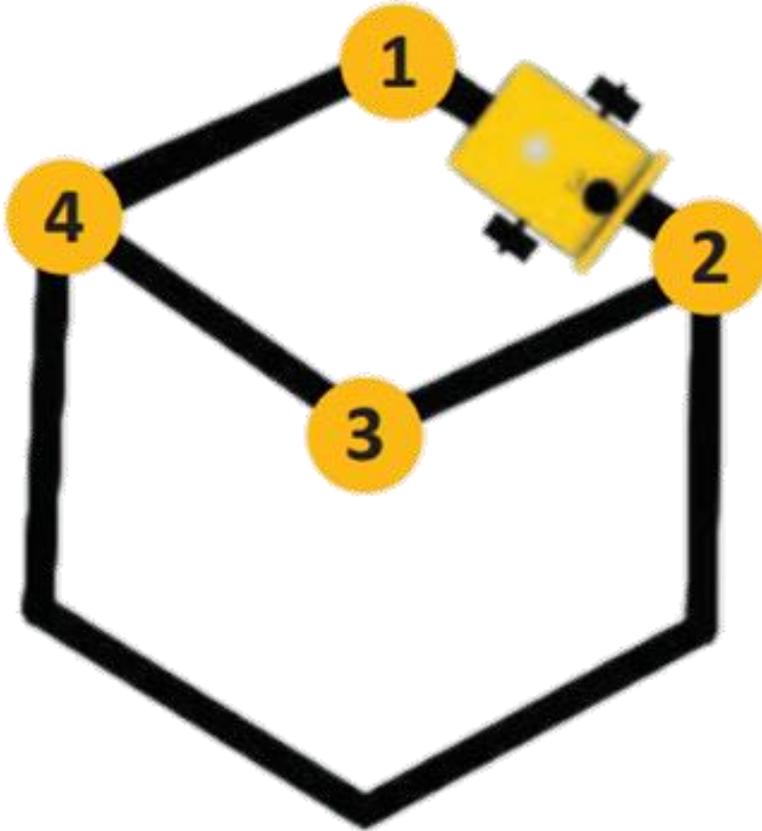
لا تنس أن الزوايا المتقابلة في المعين متساوية،
ولكن من أجل أن ينعطف الروبوت بشكل
صحيح ستحتاج إلى استخدام الزاوية الخارجية
للمعين كما فعلت عند رسم المثلث.



ألق 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 ١ إلى النقطة ٢ ليكون في وضع يسمح له برسم الجانب الثاني.

عليك برمجة الروبوت لتنفيذ التالي:

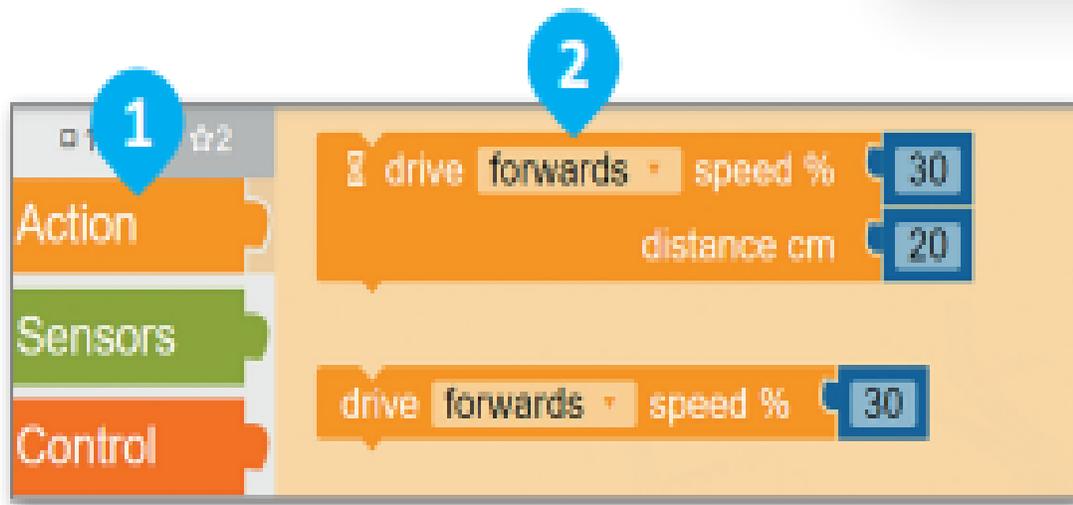
- ١ - يبدأ من النقطة ١ وينتقل إلى النقطة ٢.
- ٢ - ينعطف إلى اليمين ويتقدم إلى النقطة ٣.
- ٣ - ينعطف إلى اليمين ويتقدم إلى النقطة ٤.
- ٤ - ينعطف إلى اليمين ويتقدم إلى الأمام حتى النقطة ١.



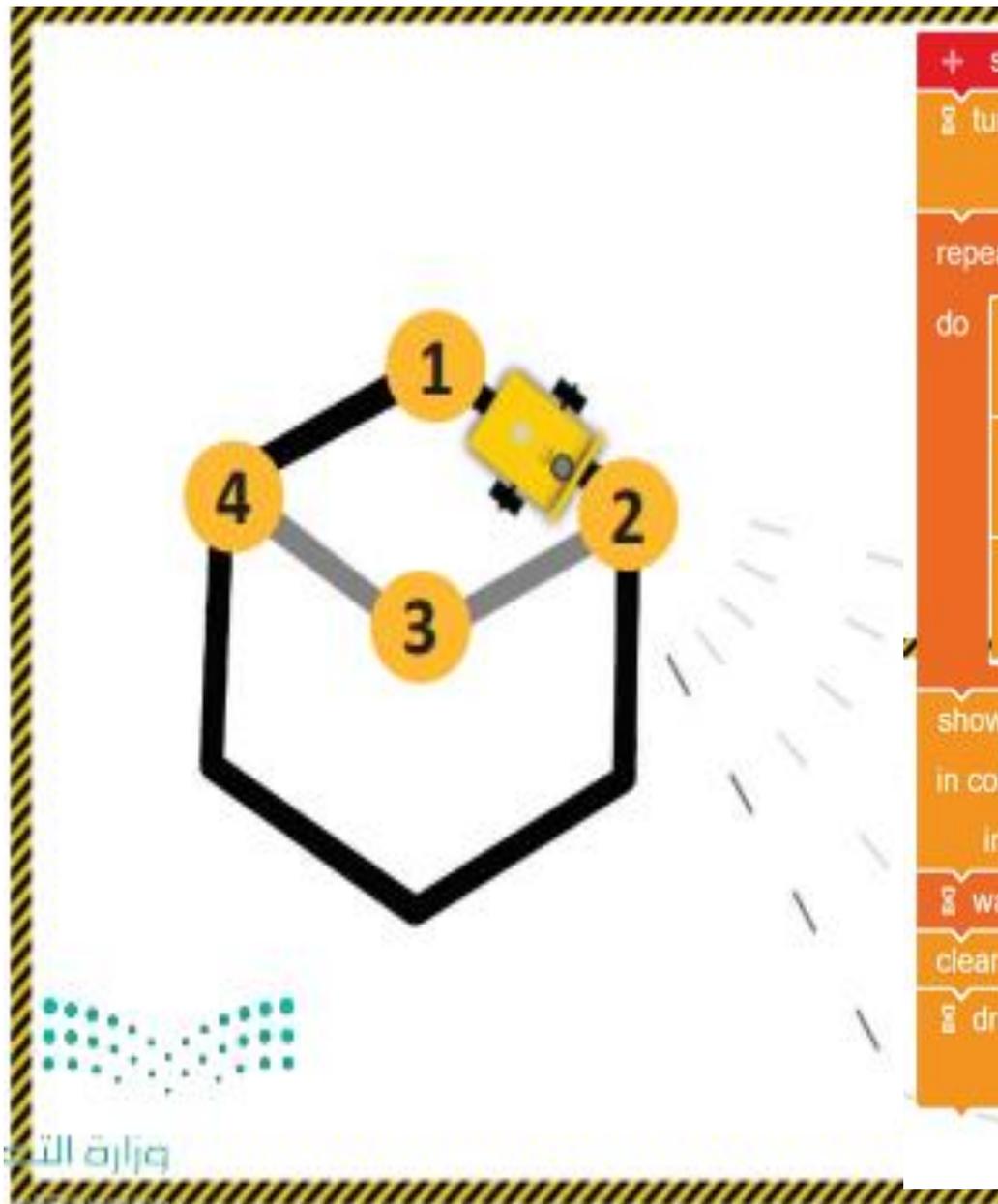
لن تقوم بإنشاء برنامج جديد ليتحرك ويرسم المعين، ولكنك ستستمر في إضافة اللبنة إلى البرنامج الذي أنشأته لرسم المضلع السداسي.

عليك برمجة الروبوت :

ليتحرك إلى الأمام من النقطة 1 إلى النقطة 2 بسرعة 30 ولمسافة تساوي 40 سنتيمتر.

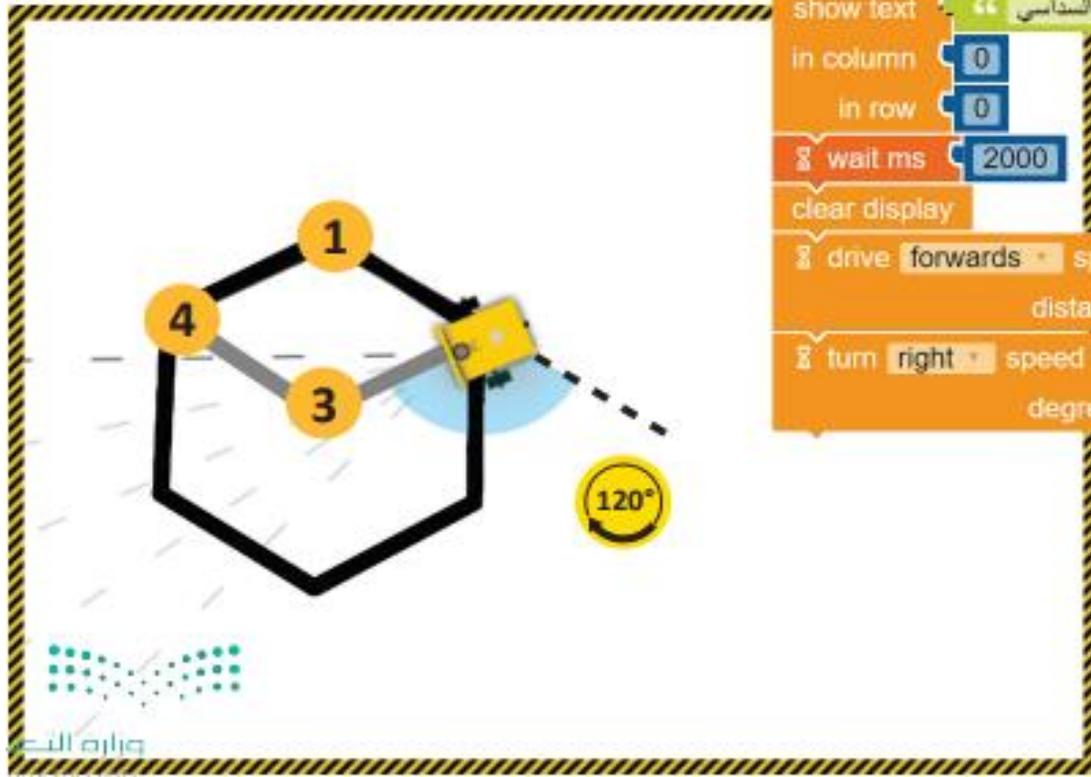
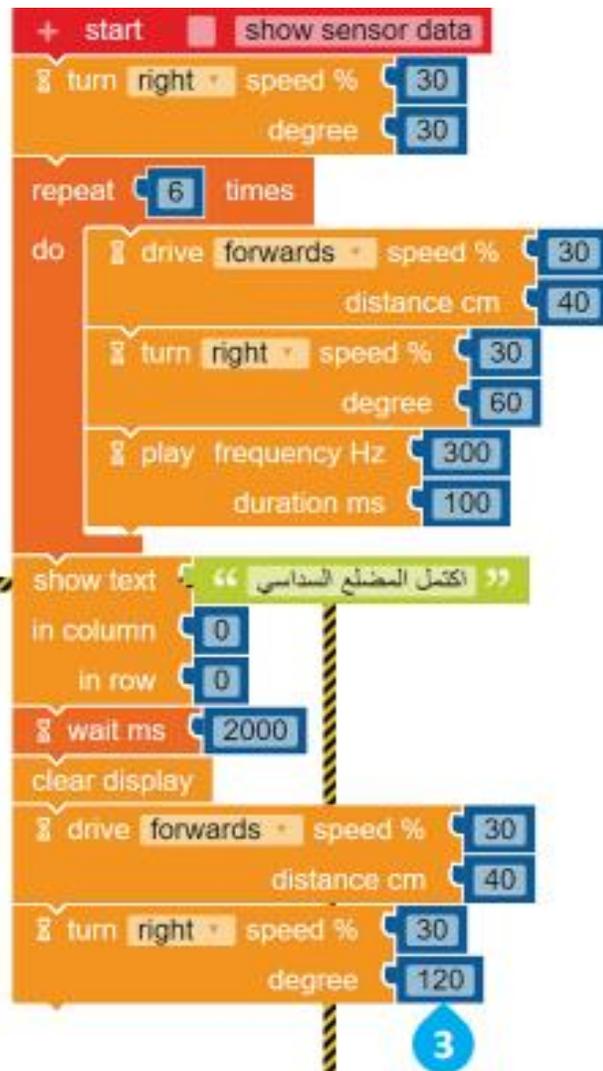
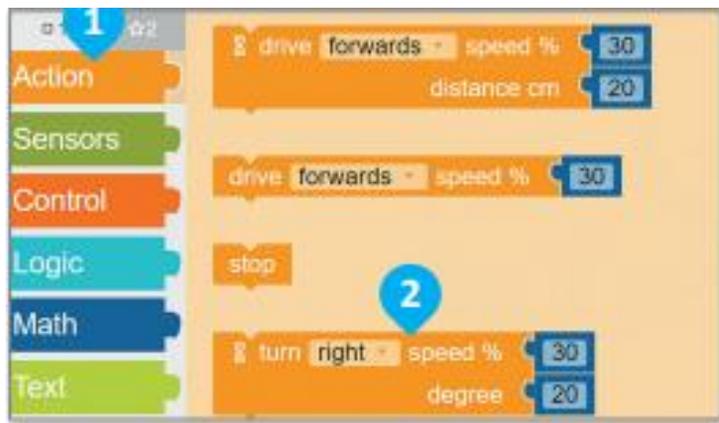


للتحرك إلى الامام:
< من فئة Action (الحدث)، أضف لبنة drive (القيادة)
مع مُعامل distance cm (المسافة بالسنتيمتر).
< اضبط distance cm (المسافة بالسنتيمتر) إلى 40.



```
+ 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
```

3



بعد ذلك، برمج الروبوت

لينعطف 120 درجة إلى اليمين.

للانعطاف إلى اليمين:

< من فئة Action (الحدث)، 1 أضف لبنة turn (الانعطاف) مع مُعايير degree (الدرجة). 2

< اضبط مُعايير degree (الدرجة) إلى 120. 3

1

2

```

Action
  drive forwards speed % 30
  distance cm 20

Sensors

Control
  drive forwards speed % 30

Logic
  atop

Math

Text
  turn right speed % 30
  degree 20
  
```

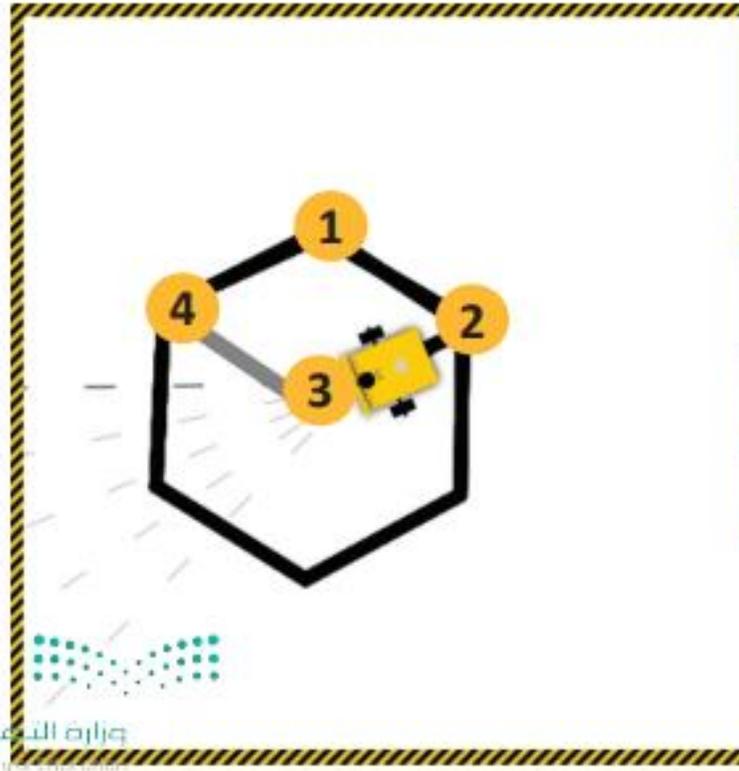
```

+ 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 "أكمل 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
drive forwards speed % 30
distance cm 40
  
```

3

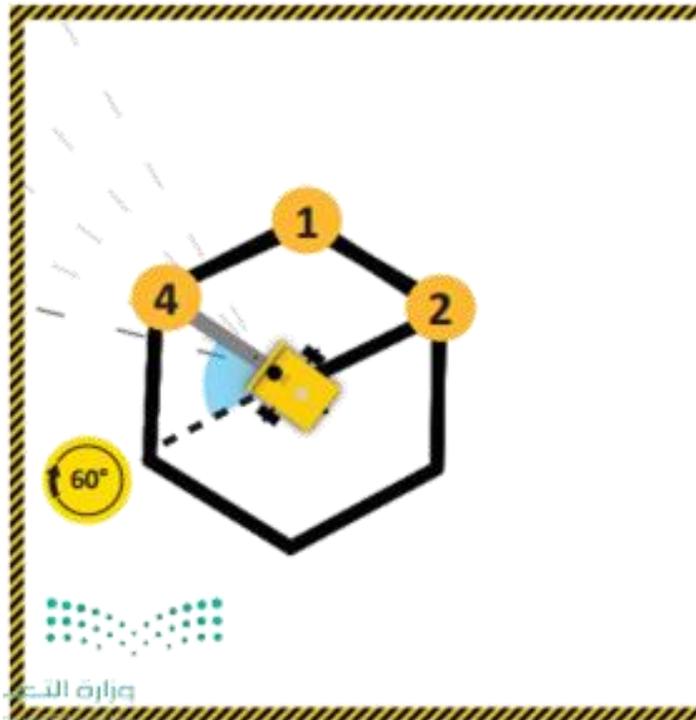
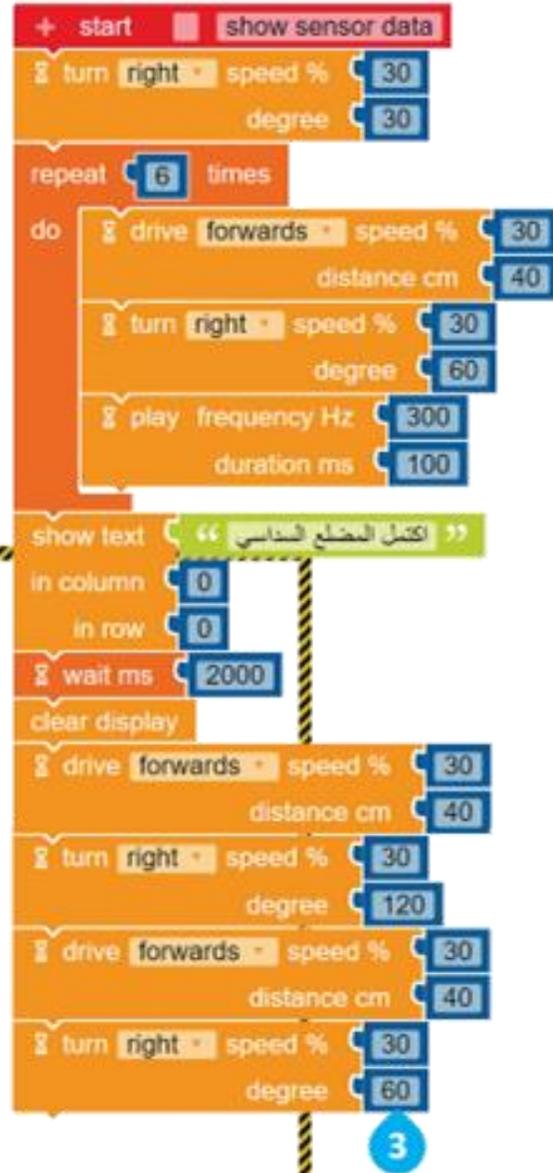


عليك الآن برمجة الروبوت :
 ليتحرك إلى الأمام من النقطة 2 إلى
 النقطة 3 بسرعة 30
 ولمسافة تساوي 40 سنتيمتر.

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

استمر ببرمجة الروبوت

لينعطف 60 درجة إلى اليمين.

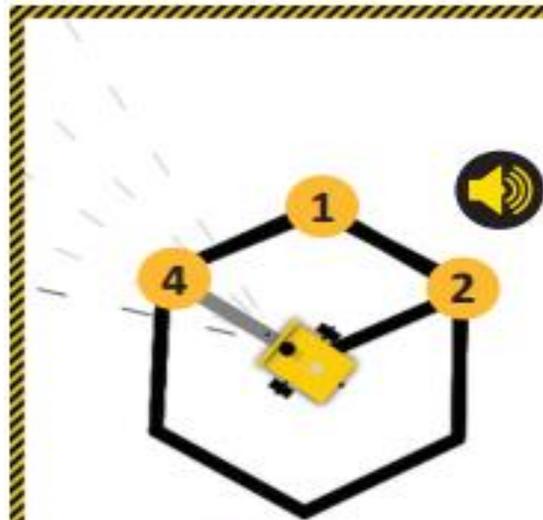


للانعطاف إلى اليمين:

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

< اضبط مُعامل degree (الدرجة) إلى 60. 3

ثم برمج الروبوت ليصدر مؤثرًا صوتيًا.



إضافة المؤثر الصوتي:

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

عليك الآن برمجة الروبوت :

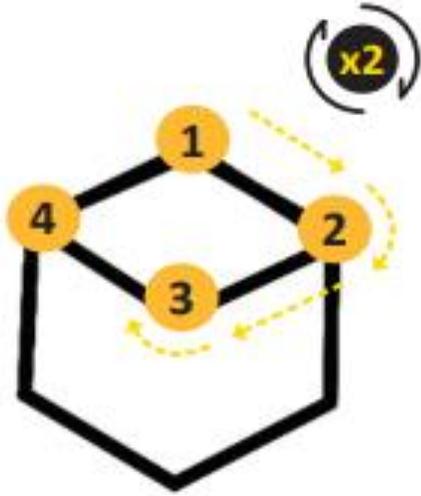
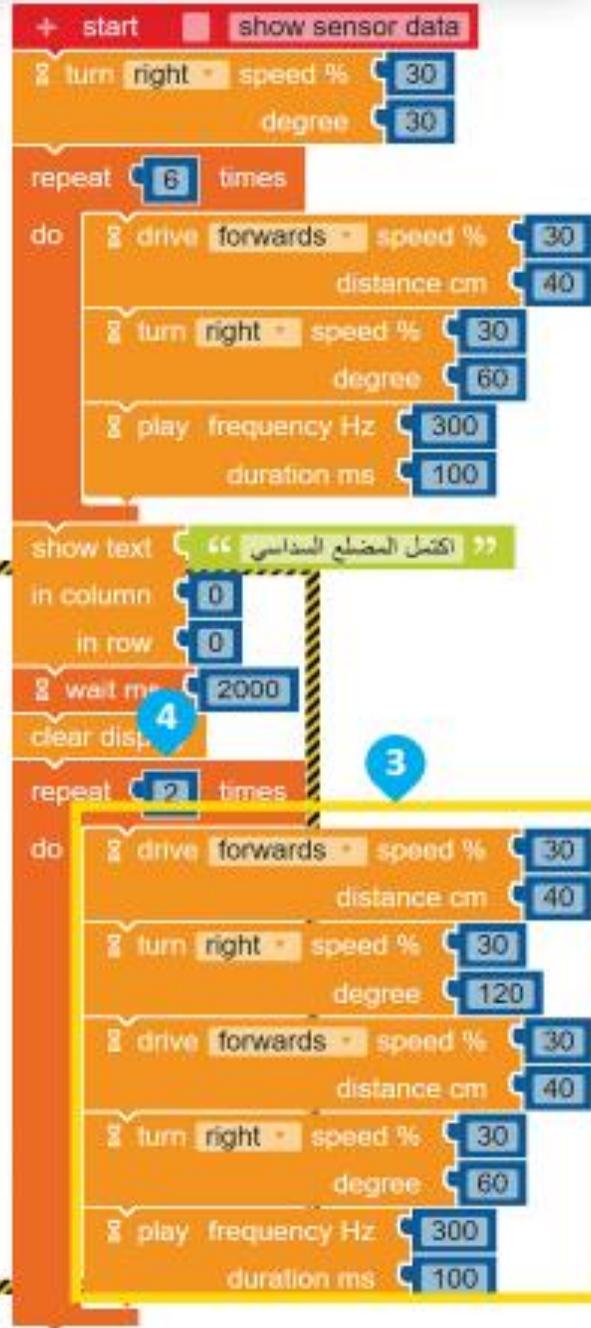
لتكرار الخطوات السابقة مرتين

ليتحرك ويرسم المعين

باستخدام لبنة التكرار () مرة () repeat times

للتكرار:

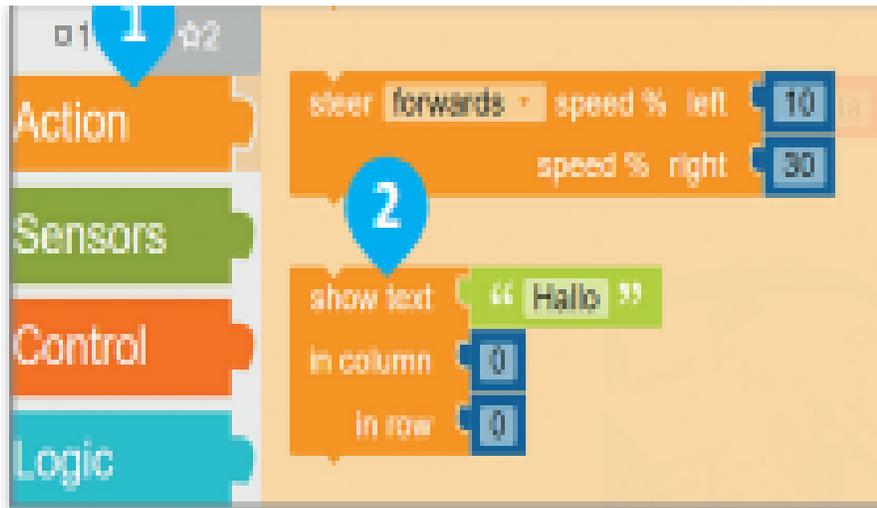
- < من فئة Control (التحكم)، أضيف لبنة repeat () times (التكرار () مرة). 2
- < ضع كل اللبنات داخل لبنة repeat () times (التكرار () مرة). 3
- < اضبط times (المرات) إلى 2. 4



بعد أن يتحرك ويرسم الروبوت المعين،

عليك برمجته:

ليعرض الرسالة النصية "اكتمل المكعب" في شاشة عرض الروبوت EV3

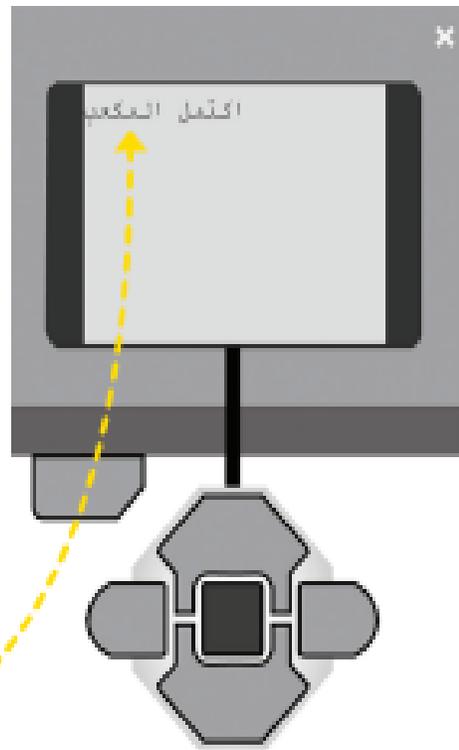


لعرض رسالة على شاشة عرض الروبوت:
< من فئة Action (الحدث)، 1 أضف لبنة
show text (عرض النص). 2
< اضغط على الرسالة الافتراضية الظاهرة، ثم
اكتب "اكتمل المكعب". 3

```

+ 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 110
duration ms 100
show text "أكمل المضلع المتناسي"
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 "أكمل المكعب"
in column 0
in row 0

```



أضف لبنة انتظر ملي 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 ملي ثانية). ②

< اضبط الانتظار بالملي ثانية ليكون 2000. ③

```

+ start
  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 "أكمل المضلع السادس"
  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 "أكمل المكعب"
  in column 0
  in row 0
  wait ms 2000

```

تظهر الرسالة النصية في شاشة عرض الروبوت EV3 لمدة ثانيتين.

```

01 02
Action
Sens 1
Control
Logic
Math
Text
Colours
Variables
+ if
do
+ if
do
else
repeat indefinitely
do
repeat 10 times
do
2
wait ms 500
+ wait until
get pressed

```

افتح الآن شاشة عرض الروبوت لمشاهدة الرسائل التي

سيتم عرضها ستكون الرسالة الأولى

" اكتمل المضلع السداسي"،

وستكون الرسالة الثانية

" اكتمل المكعب".

اختر مقطعك البرمجي لم تحفظه في الحساب الخاص بك.

لا تكن 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.

لتشغيل المقطع البرمجي:

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

< اضغط على زر بدء المحاكاة. 2





تقويم ختامي



	يمكنك عرض رسالة نصية في شاشة عرض الروبوت EV3 باستخدام لبنة عرض النص	١
	يمكنك إنشاء المؤثرات الصوتية باستخدام لبنة تردد التشغيل.	٢
	توجد لبنة عرض النص في فئة التحكم.	٣
	توجد لبنة تردد التشغيل في فئة الحدث.	٤

واجب في منصة مدرستي

