

## عرض بوربوينت تقديمي للدرس الثالث إنشاء الخرائط من الوحدة الثانية المستشعرات في علم الروبوت لمقرر التقنية الرقمية



### تم تحميل هذا الملف من موقع المناهج السعودية

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

تاريخ إضافة الملف على موقع المناهج: 23:17:08 2026-01-28

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 السادس



صفحة المناهج  
السعودية على  
فيسبوك

الرياضيات

اللغة الانجليزية

اللغة العربية

التربية الاسلامية

المواد على تلغرام

### المزيد من الملفات بحسب الصف السادس والمادة المهارات الرقمية في الفصل الثاني

عرض بوربوينت تقديمي للدرس الثاني اتخاذ القرارات من الوحدة الثانية المستشعرات في علم الروبوت لمقرر  
التقنية الرقمية

1

عرض بوربوينت تقديمي للدرس الأول مستشعرات الروبوت من الوحدة الثانية المستشعرات في علم الروبوت لمقرر  
التقنية الرقمية

2

عرض بوربوينت تقديمي للدرس الثاني برمجة ألعاب الحاسب من الوحدة الثانية تصميم ألعاب الحاسب لمقرر  
التقنية الرقمية

3

عرض بوربوينت تقديمي للدرس الأول تخطيط وتصميم ألعاب الحاسب من الوحدة الثانية تصميم ألعاب الحاسب

4

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

لمقرر التقنية الرقمية

عرض بوربوينت تقديمي للدرس الثالث نشر الموقع الإلكتروني من الوحدة الأولى 2 تصميم المواقع الإلكترونية لمقرر  
التقنية الرقمية

5



# المهارات الرقمية

سادس ابتدائي

الفصل الثالث

أ. نجود دحمان



السلام الملكي

# القوانين الصفية



☐ الاحترام

☐ التعاون

☐ الهدوء

☐ رفع اليد للمشاركة



اليوم : الأحد التاريخ : ٩ / الوحدة : الثالثة



**الوحدة الثالثة:** المستشعرات في علم الروبوت

## التقويم القبلي

هل من الممكن إنشاء خرائط خاصة بك بحيث يتحرك الروبوت من خلالها ؟

كيف يمكن تصميم خارطة طريق معقدة ، تجعل الروبوت يتعرف عليها ليصل للنهاية ؟

ما رأيك في تصميم الخارطة ورقياً قبل تطبيقها بالمحاكاة ؟

# الدرس الثالث

## إنشاء الخرائط





# أهداف الدرس

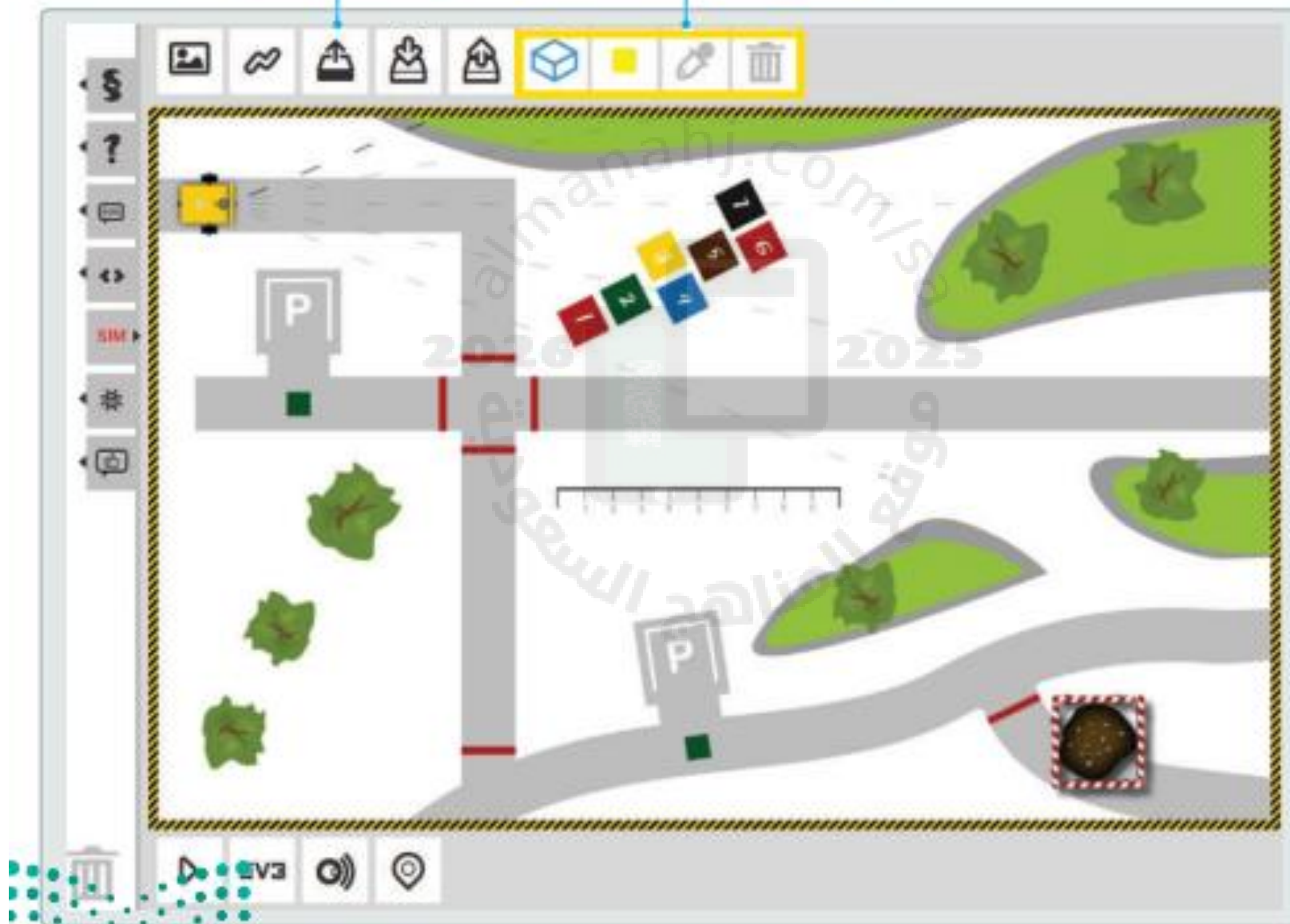
- ١ إضافة وإزالة العوائق في مشهد المحاكاة .
- ٢ تحرير المساحة الملونة .
- ٣ إنشاء مسار للخريطة
- ٤ تحرير المسارات وإضافة الأشكال والعوائق .

# إضافة وإزالة العوائق وتلوين المساحات



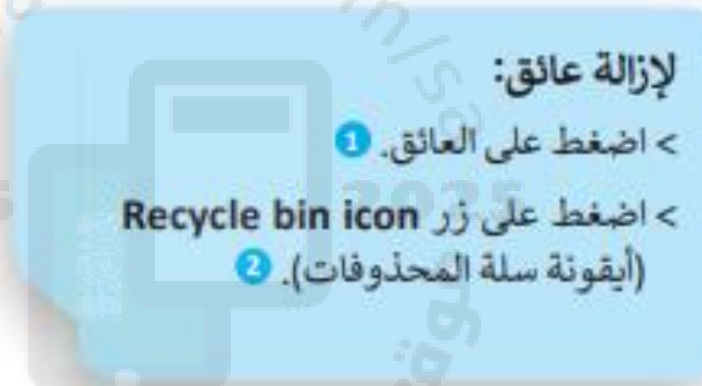
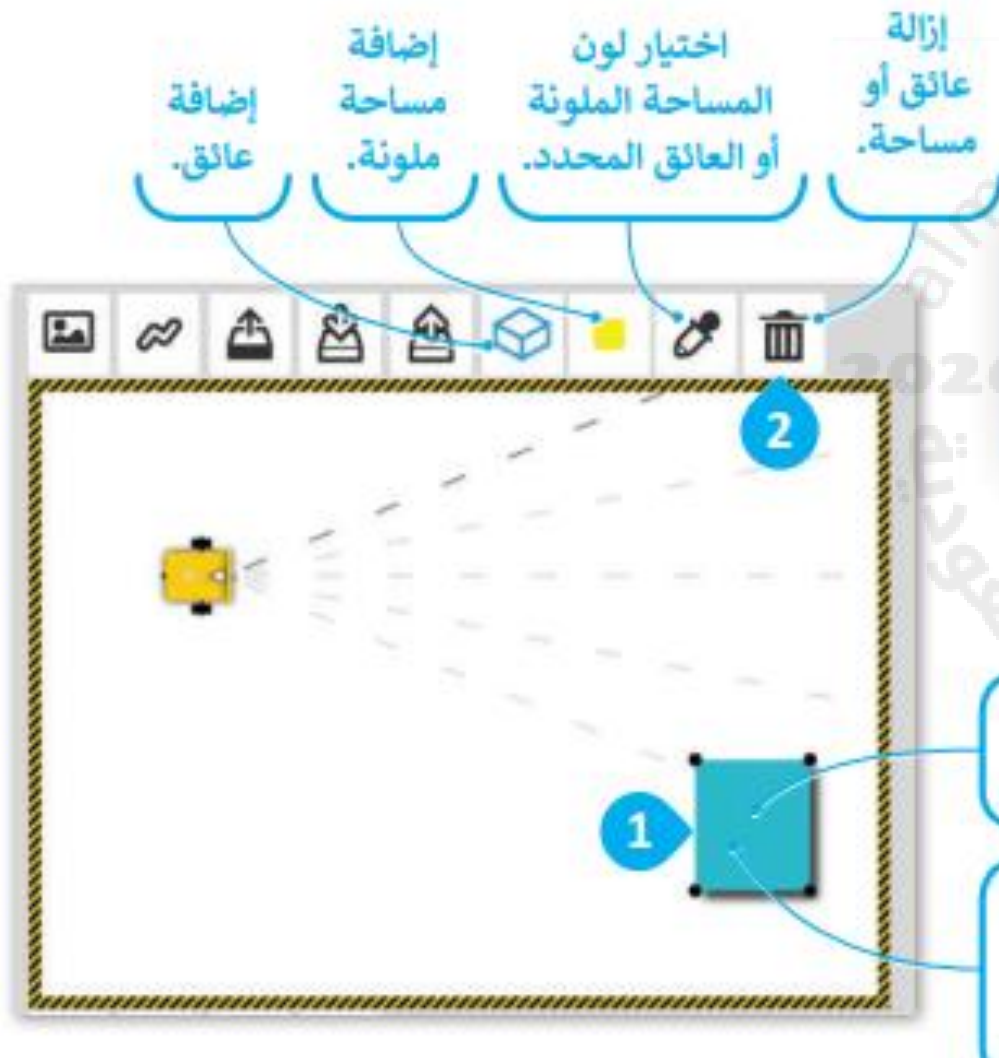
تحميل صورة  
كخلفية للمحاكاة.

أدوات لإضافة العوائق  
والمساحات وإزالتها وتلوينها.



# تحرير العوائق

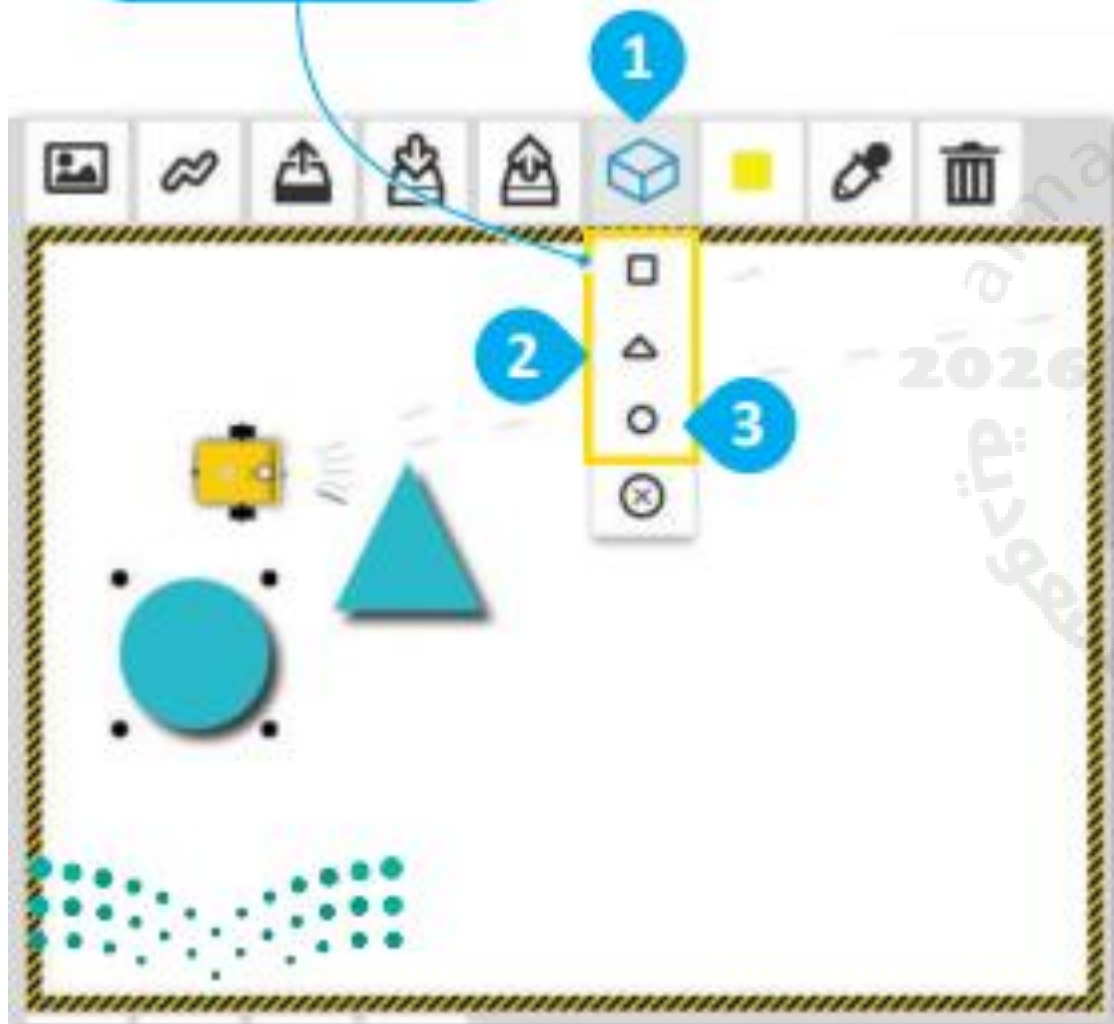
اختر المشهد الآتي لمعرفة كيفية حذف العوائق وإضافتها وتغيير شكلها ولونها .



يوجد عائق في هذا المشهد.

العائق هو كائن ثلاثي الأبعاد يمكن لمستشعر المسافة في الروبوت اكتشافه.

يمكنك الاختيار بين  
ثلاثة أشكال مختلفة  
من العوائق.



## أضف عائقين مختلفين

لإضافة عائق:

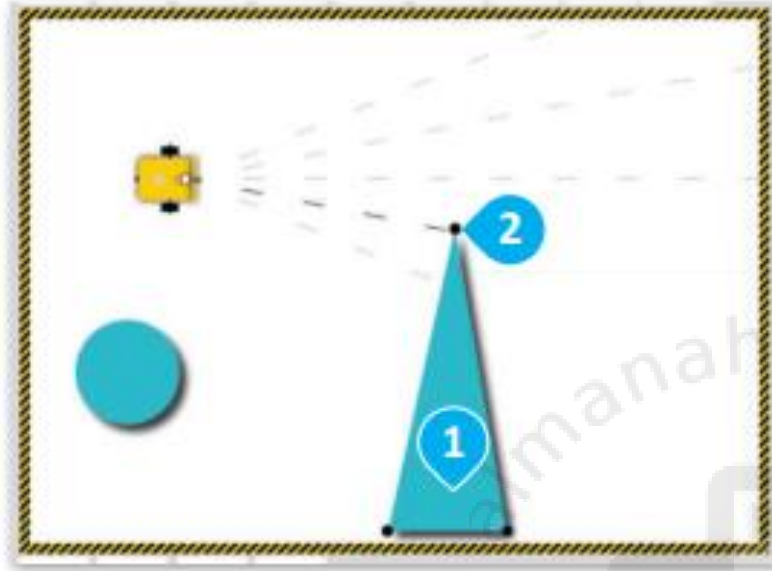
< اضغط على زر add an obstacle

1 (إضافة عائق).

2 < حدّد شكل العائق المطلوب.

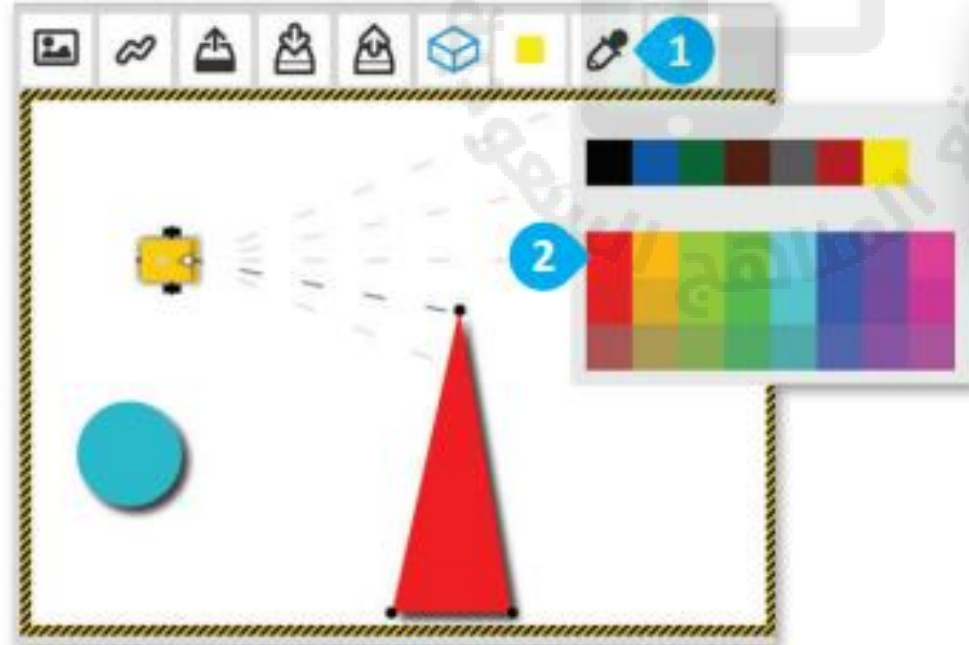
3 < حدّد شكل العائق الثاني.





### لضبط موضع العائق وشكله:

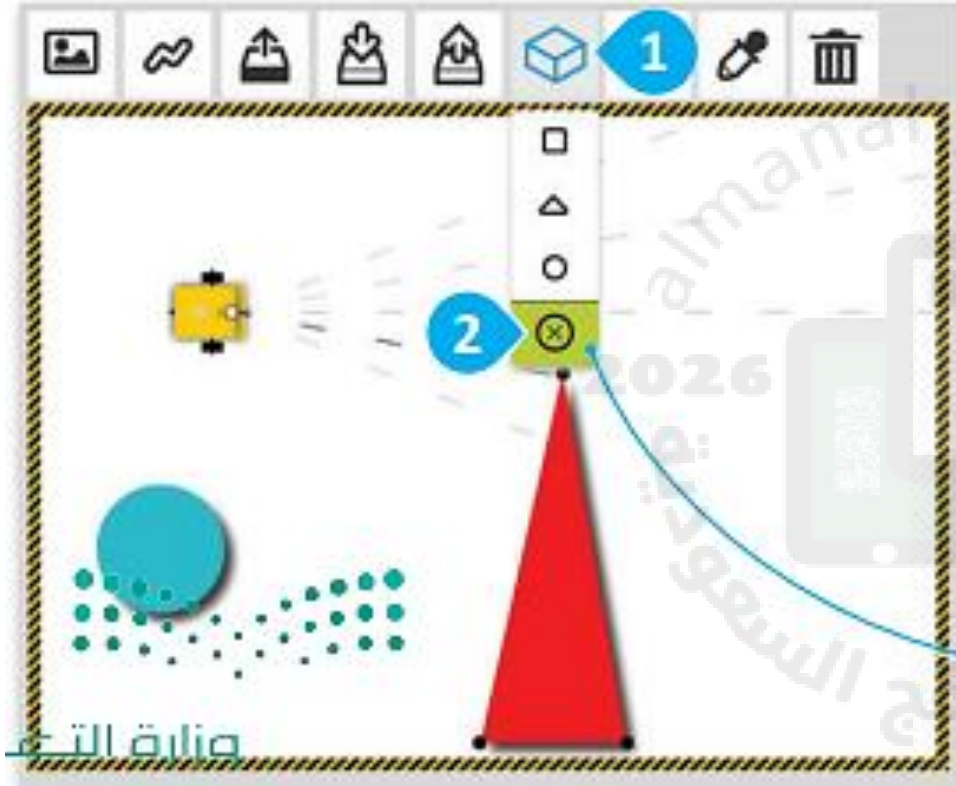
- < اسحب العائق وضعه في المكان الذي تريد في المشهد. ①
- < اسحب وأفلت نقطة أو أكثر من حواف العائق بشكل صحيح. ②



### لإعادة تلوين العائق:

- < تأكد من تحديدك للعائق، ثم اضغط على زر color picker (مُنتقي الألوان). ①
- < حدّد اللون من اللوحة. ②





إزالة جميع العوائق المضافة في  
المشهد:

< اضغط على زر add an obstacle  
(إضافة عائق). 1

< اضغط على زر X. 2

اضغط لإزالة  
جميع العوائق  
في نفس الوقت.

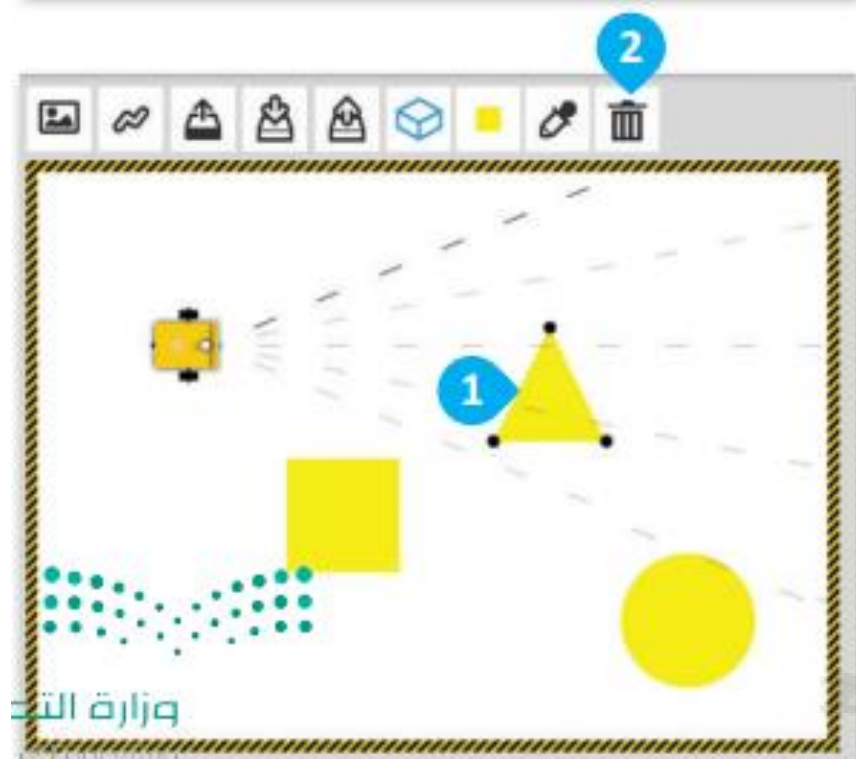
لإضافة مساحة ملونة:

- 1 < اضغط على زر **add a color area** (إضافة مساحة ملونة).
- 2 < حدّد شكل **square** (المربع) للمنطقة الملونة.
- 3 < حدّد شكل **circle** (الدائرة) للمنطقة الملونة.
- 4 < حدّد شكل **triangle** (المثلث) للمنطقة الملونة.
- 5 < اضغط على أي مكان في الخريطة.

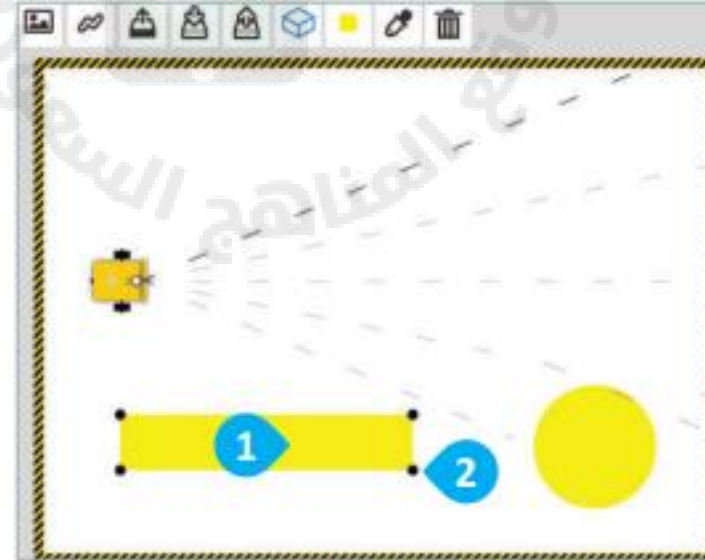
- لإضافة مساحة ملونة:
- 1 < اضغط على زر **add a color area** (إضافة مساحة ملونة).
  - 2 < حدّد شكل **square** (المربع) للمنطقة الملونة.
  - 3 < حدّد شكل **circle** (الدائرة) للمنطقة الملونة.
  - 4 < حدّد شكل **triangle** (المثلث) للمنطقة الملونة.
  - 5 < اضغط على أي مكان في الخريطة.



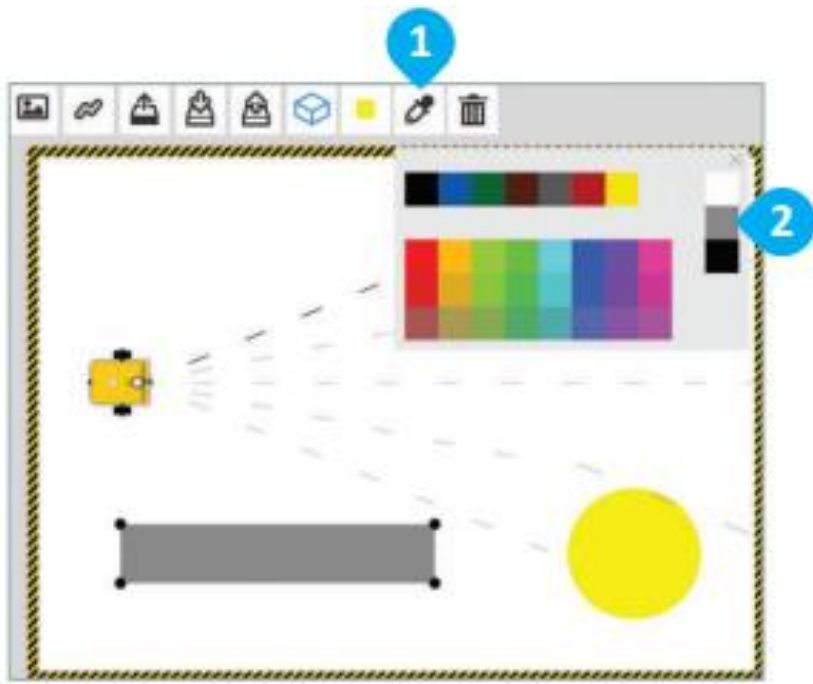
المساحات الملونة هي أسطح ملونة موجودة في مشهد المحاكاة، ويمكن للروبوت اكتشافها باستخدام مستشعر الألوان.



**لحذف مساحة ملونة:**  
 < اضغط على **color area** (المساحة الملونة). **1**  
 < اضغط على زر **recycle bin icon** (أيقونة سلة المحذوفات). **2**

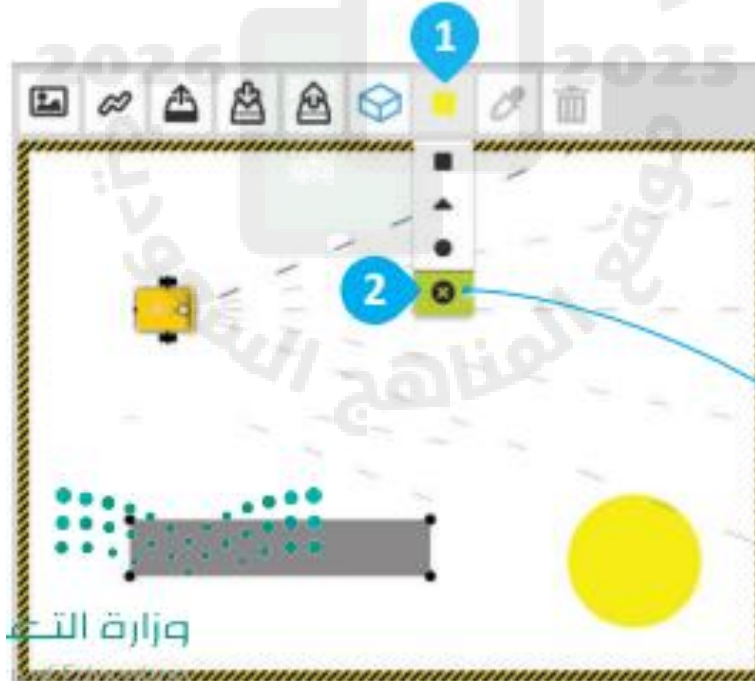


**لضبط موضع المساحة الملونة وشكلها:**  
 < اسحب وضع المساحة في المكان المناسب في المشهد. **1**  
 < اسحب وأفلت نقطة أو أكثر من حواف المساحة لتغيير شكلها للشكل الظاهر أمامك في المشهد. **2**



### لتلوين المساحة:

- < اضغط على زر color picker (منتقي الألوان). 1
- < حدّد اللون الرمادي من اللوحة. 2



### إزالة جميع المساحات المضافة إلى المشهد:

- < اضغط على زر add a color area (إضافة مساحة ملونة). 1
- < اضغط على زر X. 2

اضغط لإزالة جميع المساحات في نفس الوقت.



## إنشاء الخرائط

### مثال 1: إنشاء خريطة طريق جديد

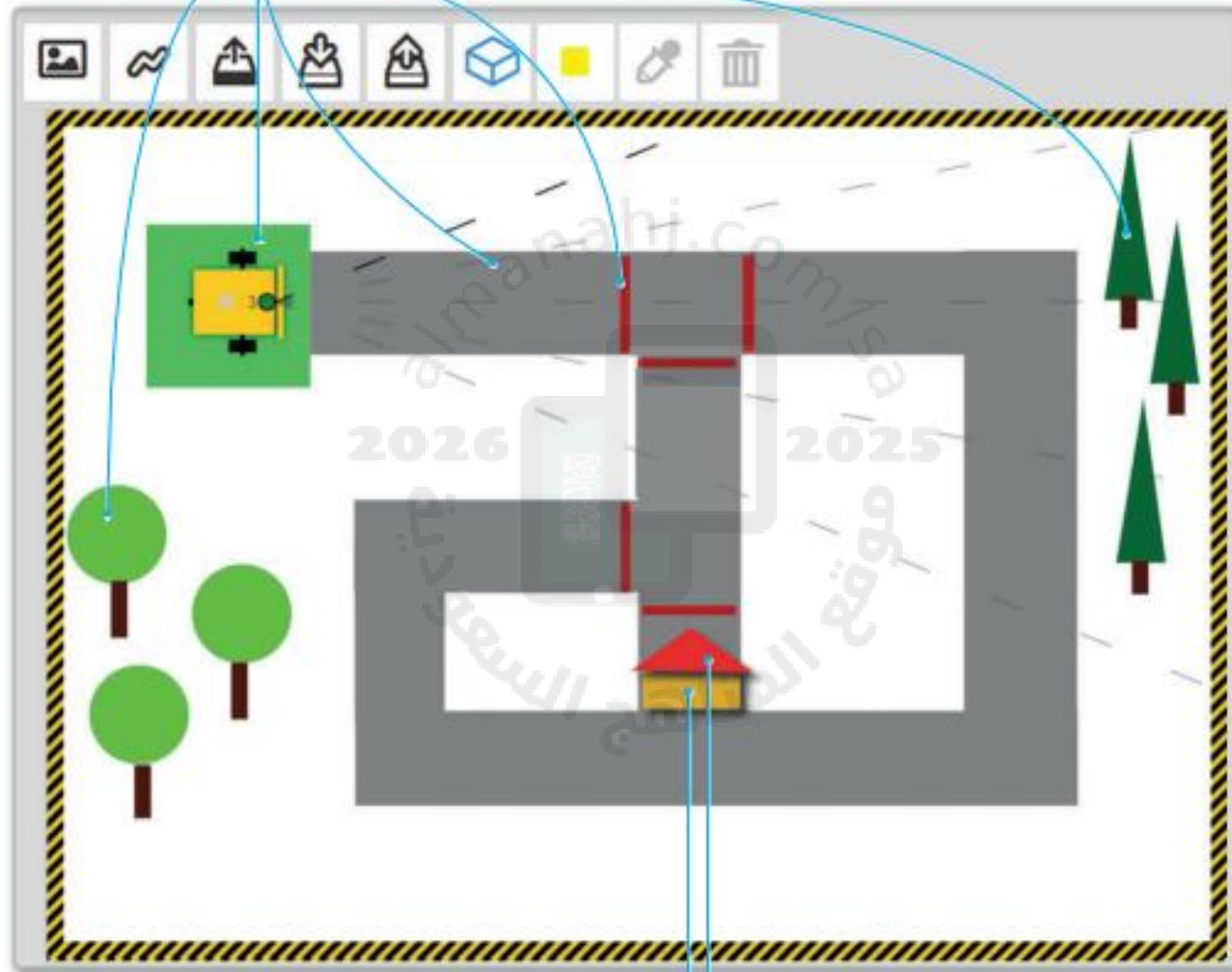
استخدم أدوات المحاكاة لتنشئ خريطة طريق أخرى، ثم تحقق بعد ذلك إذا كان الروبوت يمكنه تنفيذ برنامج "القيادة بشكل مستقل" على هذا الطريق.

ستحتوي هذه الخريطة على جميع الميزات التي برمجت الروبوت على اكتشافها من أجل الحركة بشكل مستقل وهي: طرق رمادية محاطة باللون الأبيض، وخطوط حمراء في التقاطعات، وعائق.

ستحتوي الخريطة أيضًا على مربع كنقطة بداية للروبوت، وبعض الأشجار كعناصر زخرفية.



مساحات الألوان.



عوائق ثلاثية الأبعاد.

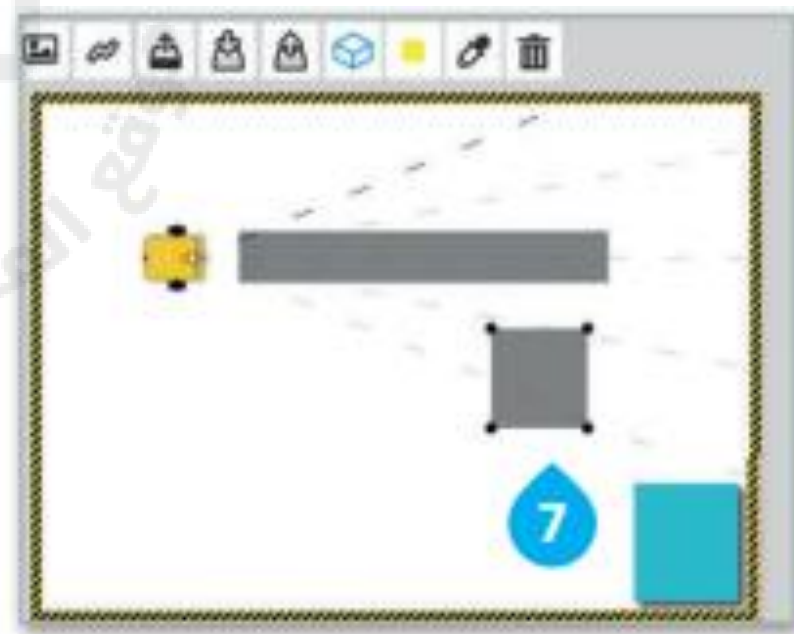
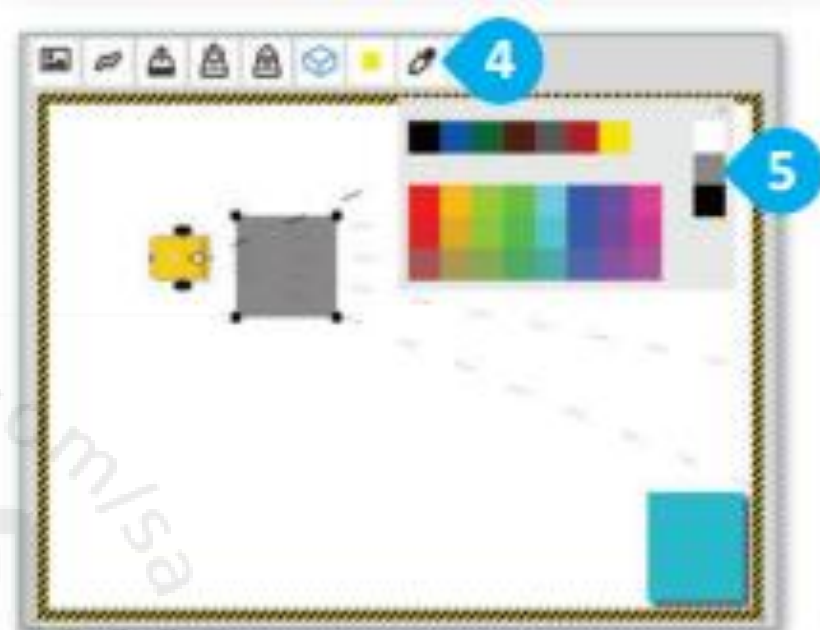
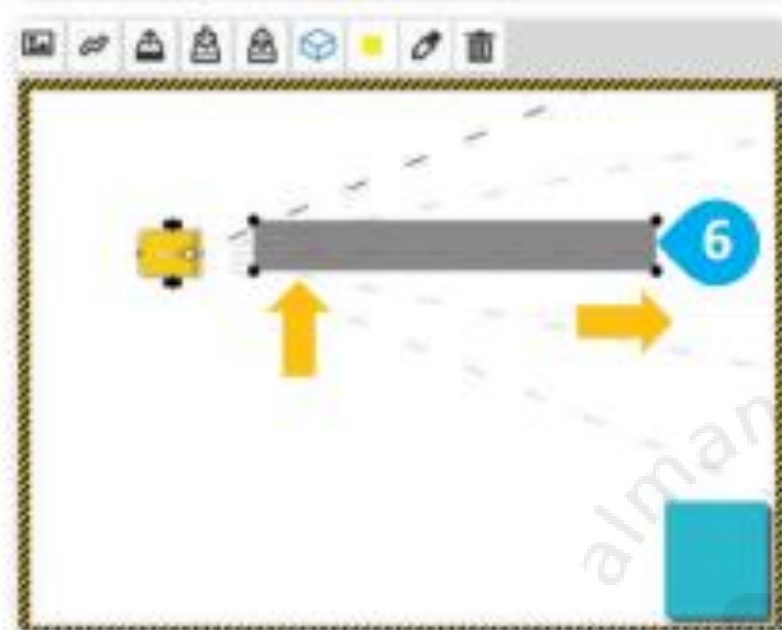


1



## لإنشاء الطرق:

- 1 < حدد الخريطة.
- 2 < اضغط على زر add a color area (إضافة مساحة ملونة).
- 3 < اضغط على شكل square (المربع).
- 4 < على زر color picker (منتقي الألوان).
- 5 < حدد اللون grey (الرمادي).
- 6 < اسحب edge points (نقاط الحواف) بشكل صحيح لإنشاء مستطيل أفقي في الطريق.
- 7 < كرر الخطوات 1 و 2 و 3 و 4 و 5.
- 8 < اسحب حواف النقطة بشكل صحيح لإنشاء مستطيل عمودي في الطريق.





لإنشاء المساحة الملونة نفسها أو العائق نفسه عدة مرات، يمكنك أيضًا تحديده ونسخه بالضغط على زر **ctrl + C** من لوحة المفاتيح، ثم لصقه بالضغط على زر **ctrl + V**.

## لإنشاء طريق كامل:

< كرر العملية لإنشاء مستطيلين أفقيين وكذلك مستطيلين عموديين في الطريق، ثم رتب هذه العناصر بشكل صحيح في الطريق. ①

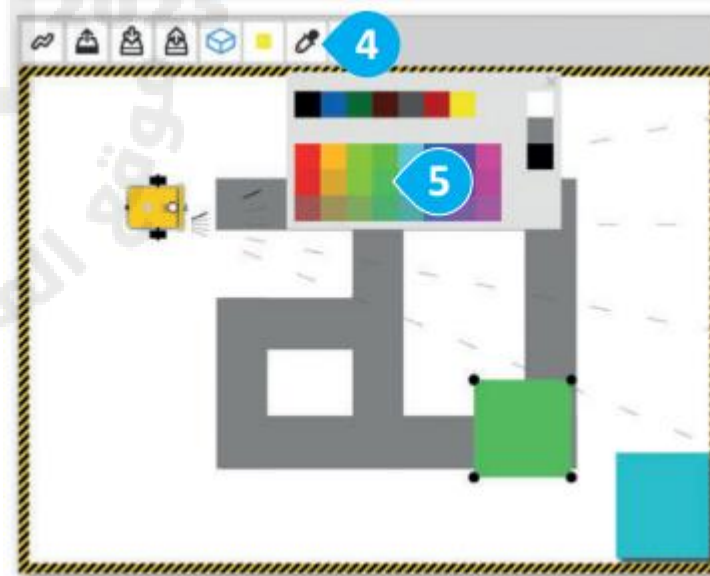
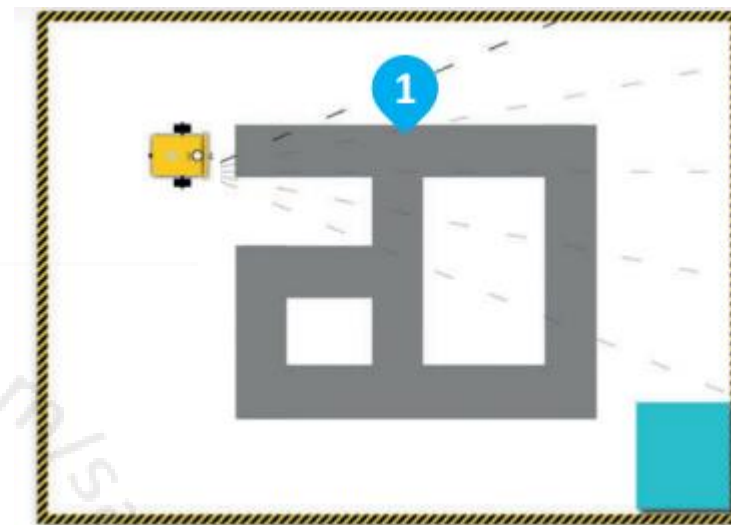
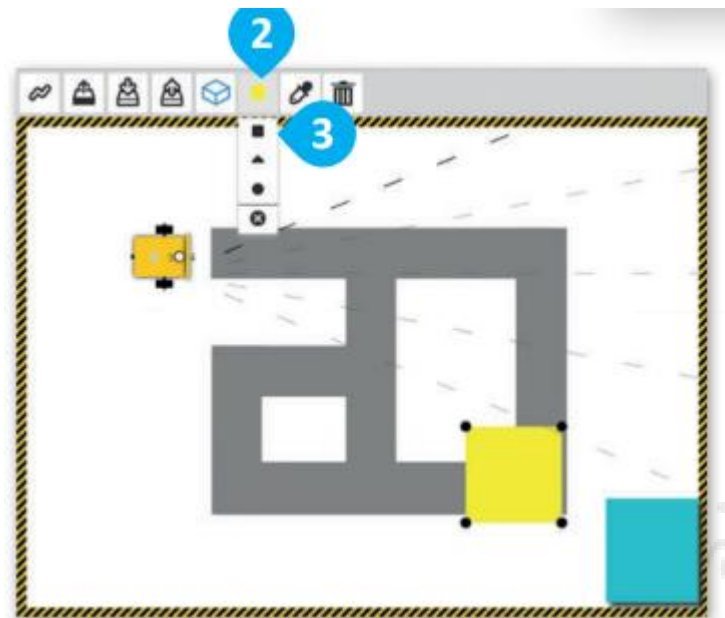
< اضغط على زر **add a color area** (إضافة مساحة ملونة). ②

< اضغط على شكل **square** (المربع). ③

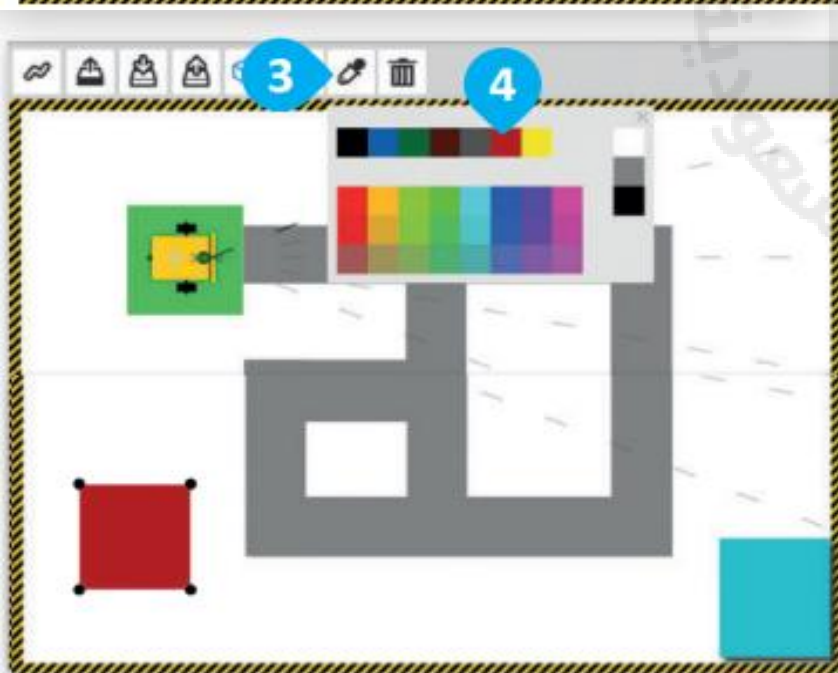
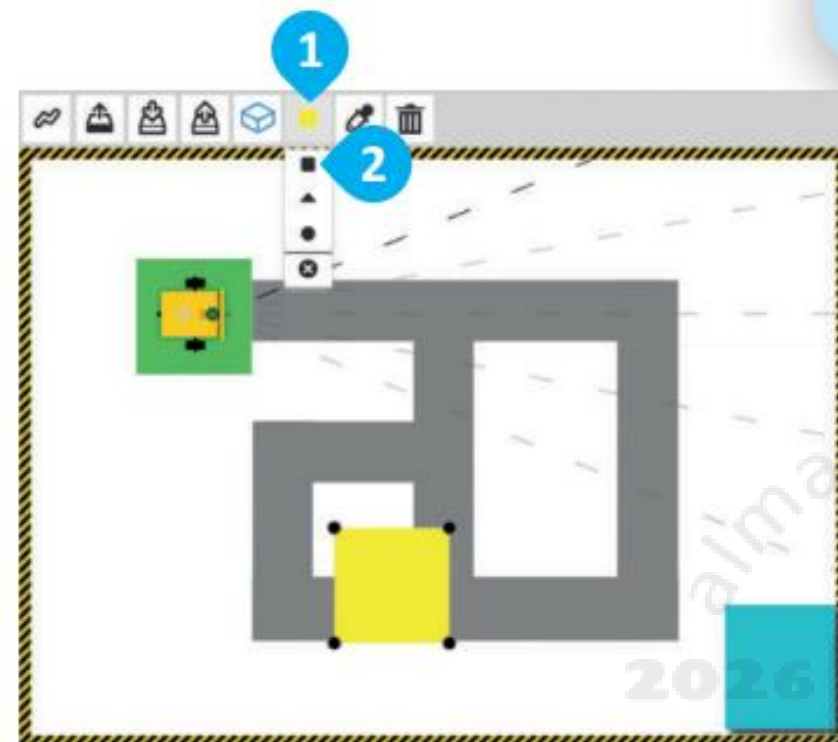
< اضغط على زر **color picker** (منتقي الألوان). ④

< اختر اللون **green** (الأخضر). ⑤

< اسحب وضع المربع الأخضر على بداية الطريق. ⑥







## لإنشاء خطوط حمراء أفقية:

< اضغط على زر **add a color area** (إضافة مساحة ملونة). ①

< اضغط على شكل **square** (المربع). ②

< اضغط على زر **color picker** (منتقي الألوان). ③

< حدّد اللون **red** (الأحمر). ④

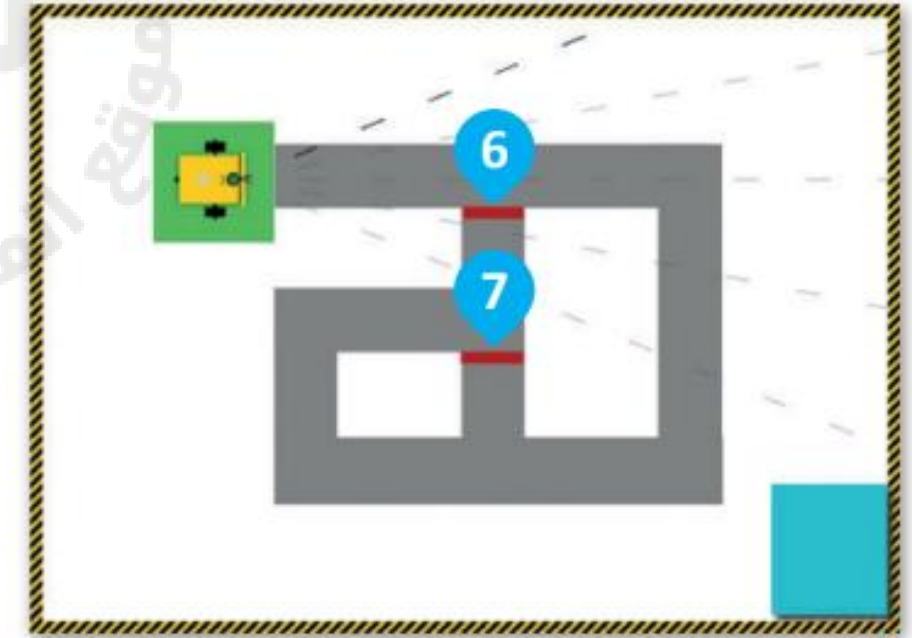
< اسحب **edge points** (نقاط الحواف) بشكل صحيح لإنشاء خط أفقي. ⑤

< اسحبه ثم ضعه على الطريق. ⑥

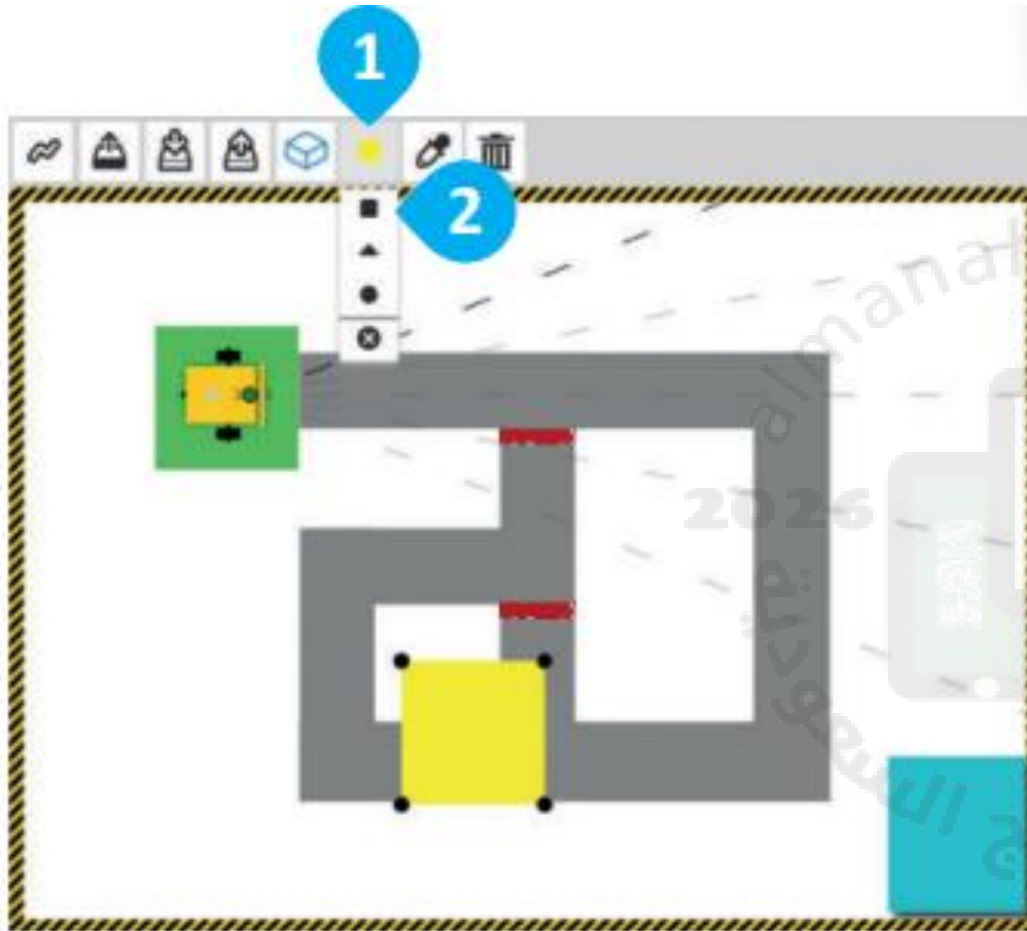
< كرّر الخطوات السابقة لإنشاء الخط الأحمر الأفقي الثاني. ⑦



الخطوط الحمراء  
التي أنشأتها هي  
عبارة عن مربعات  
تم ضبط أبعادها  
بشكل صحيح.







### لإنشاء خطوط حمراء عمودية:

< اضغط على زر **add a color area** (إضافة مساحة ملونة). 1

< اضغط على شكل **square** (المربع). 2

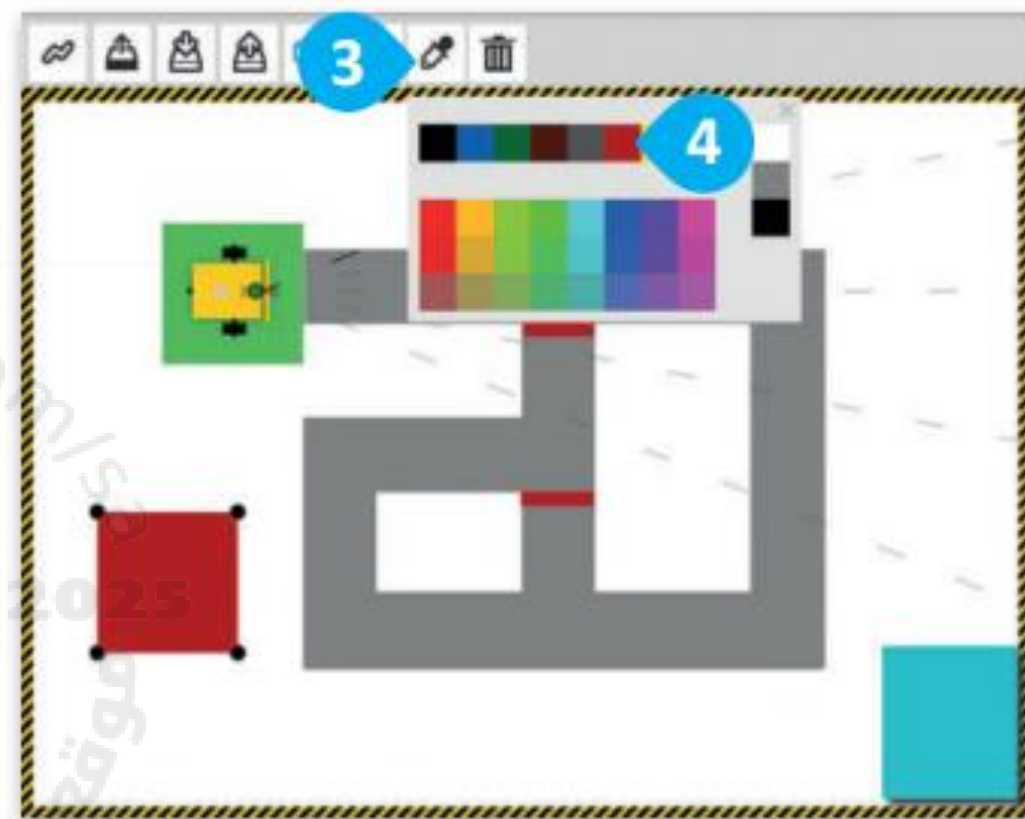
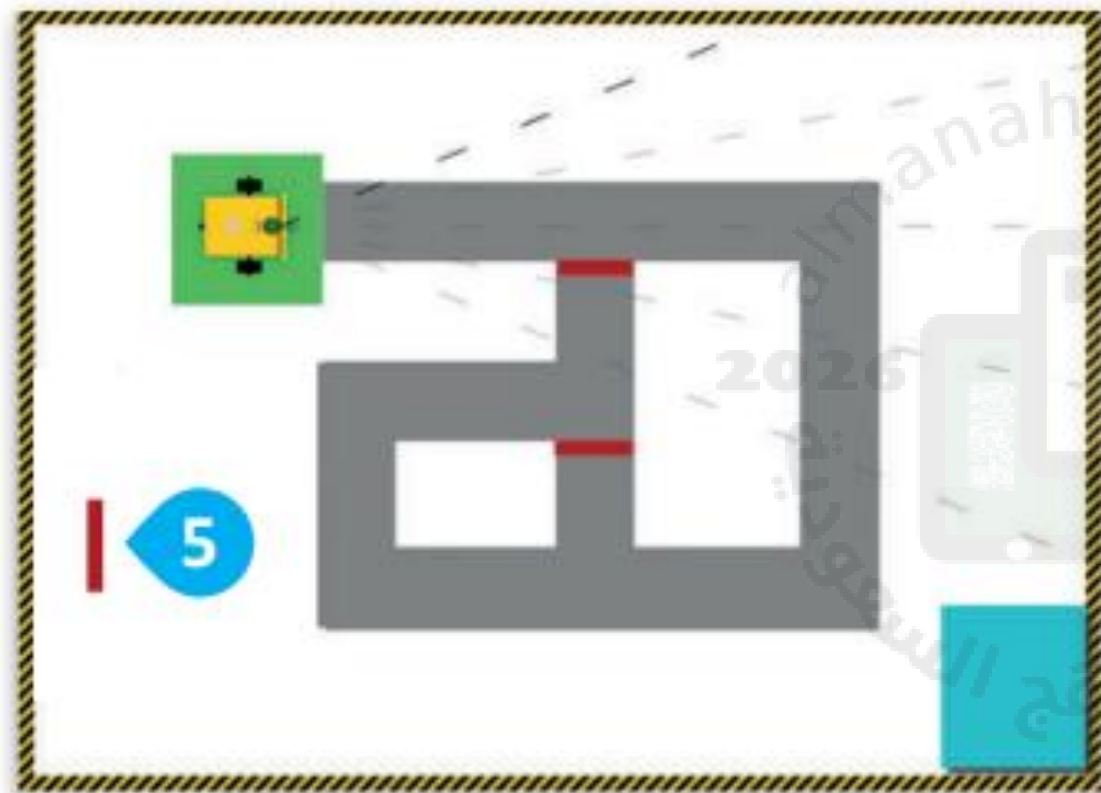
< اضغط على زر **color picker** (منتقي الألوان). 3

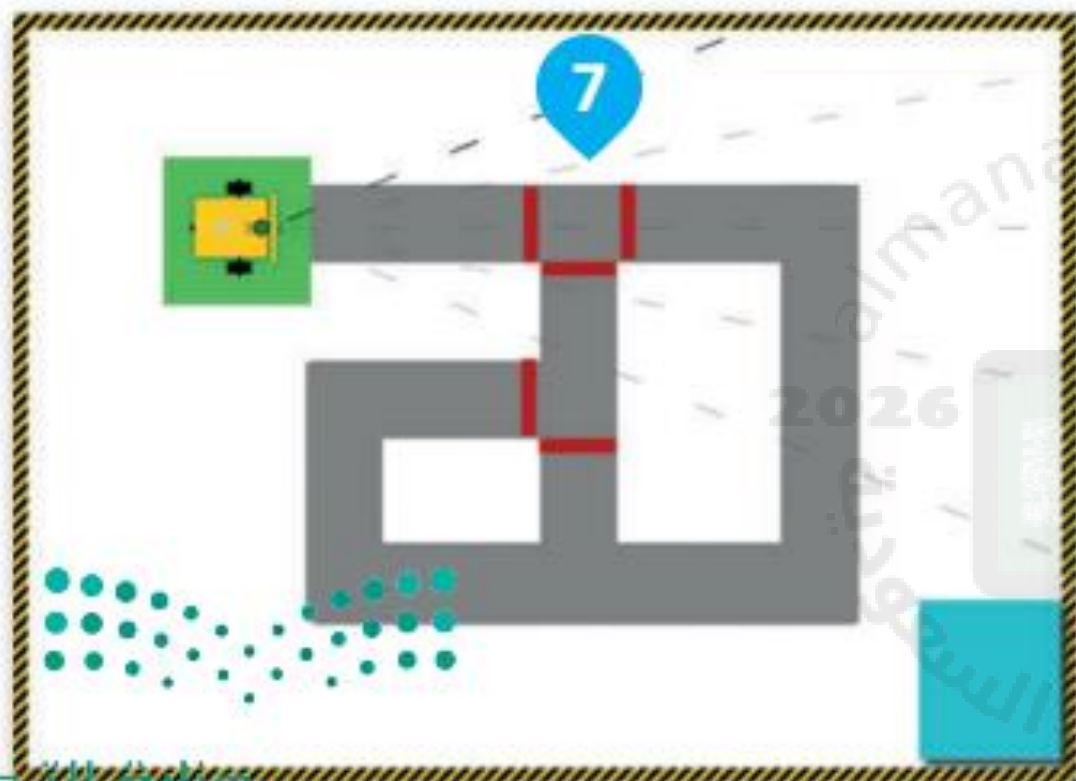
< حدّد اللون **red** (الأحمر). 4

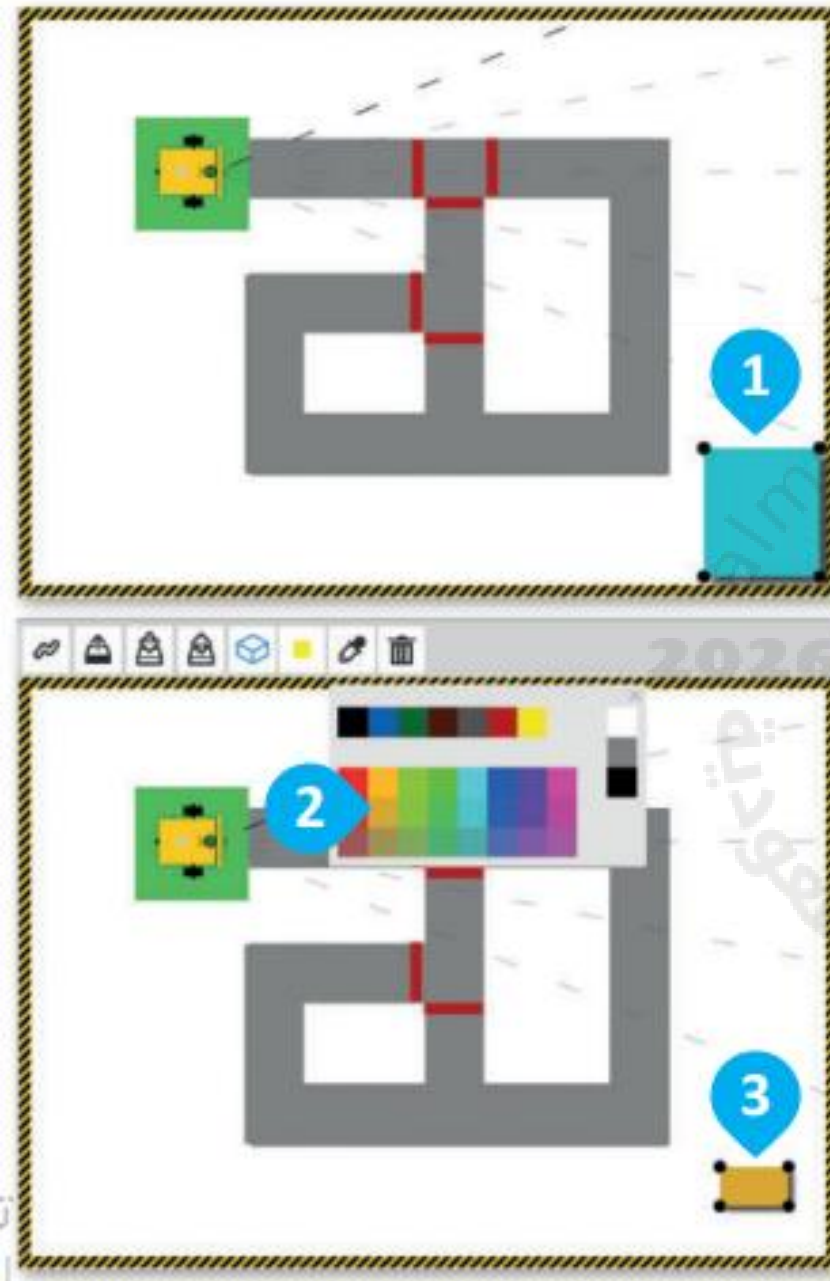
< اسحب **edge points** (نقاط الحواف) بشكل صحيح لإنشاء خط عمودي. 5

< كرّر الخطوات السابقة مرتين لإنشاء خطين عموديين آخرين. 6

< اسحب الخطوط ثم ضعها على خريطة الطريق. 7



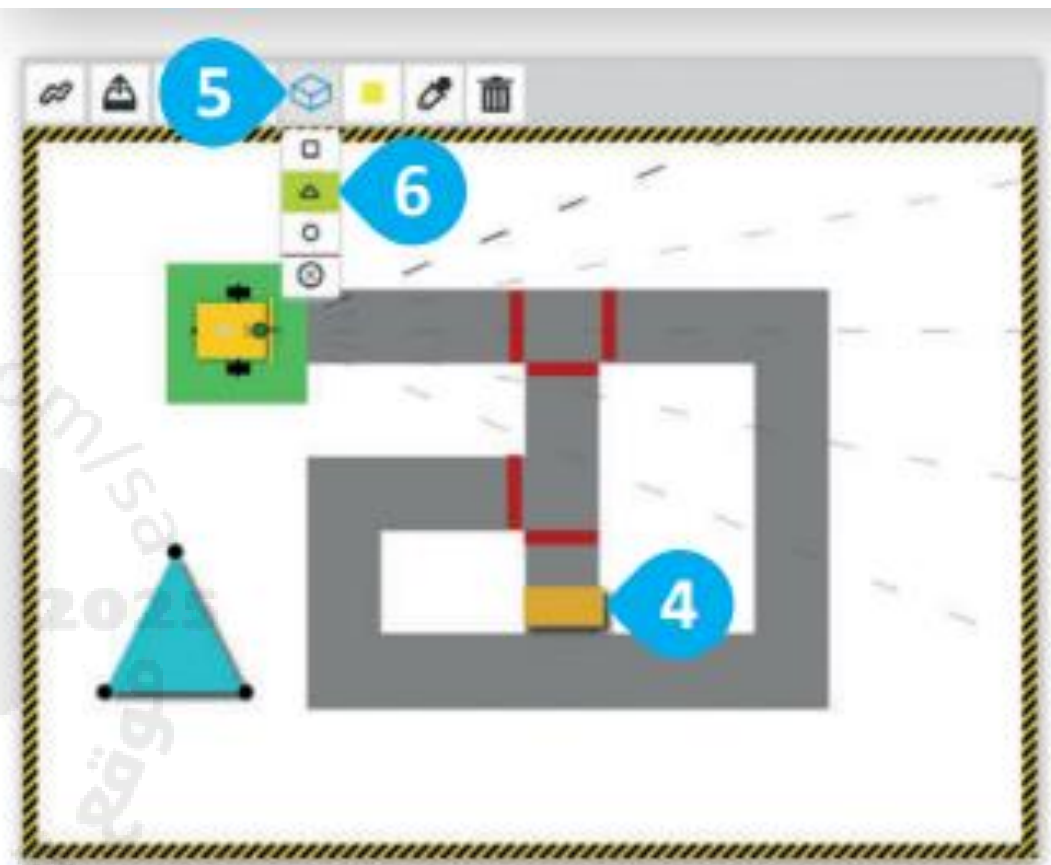
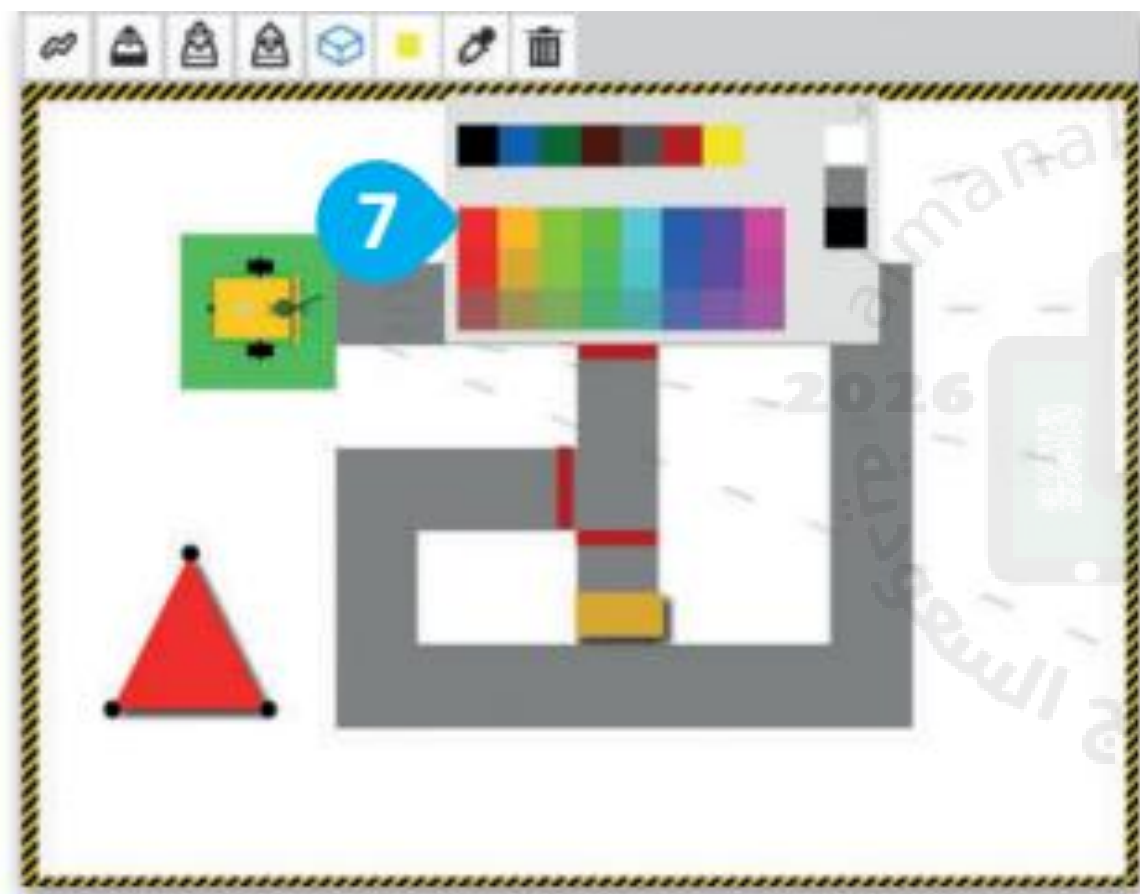


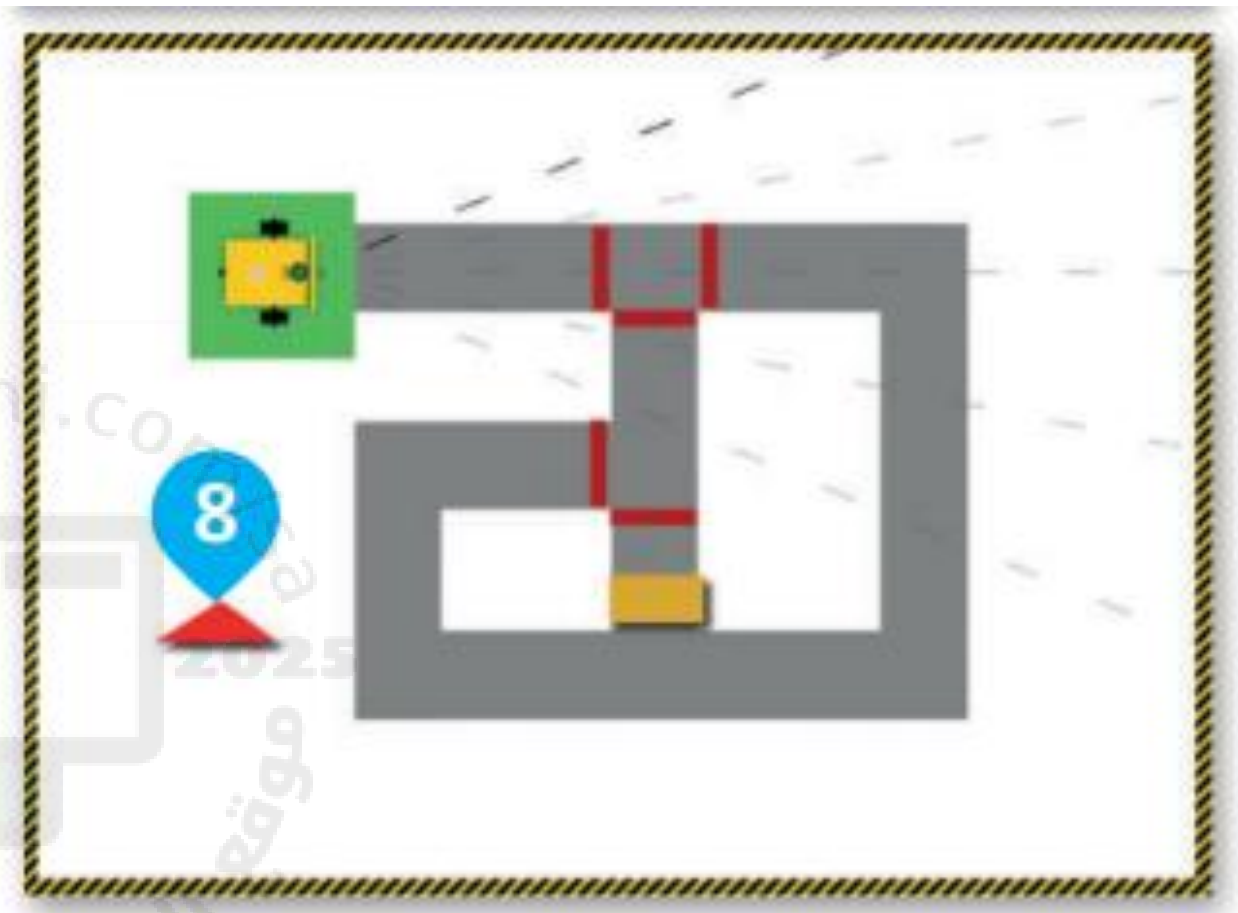
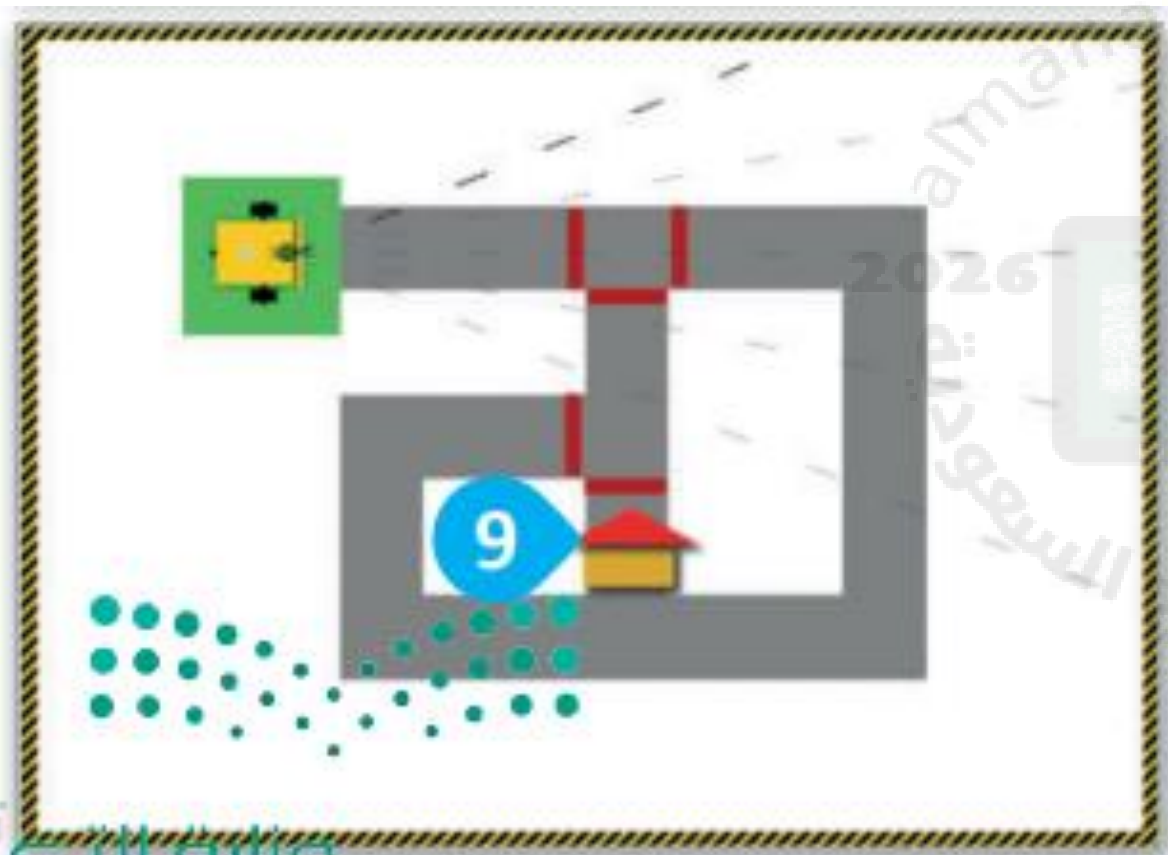


## لإنشاء منزل بدمج عائقين معًا:

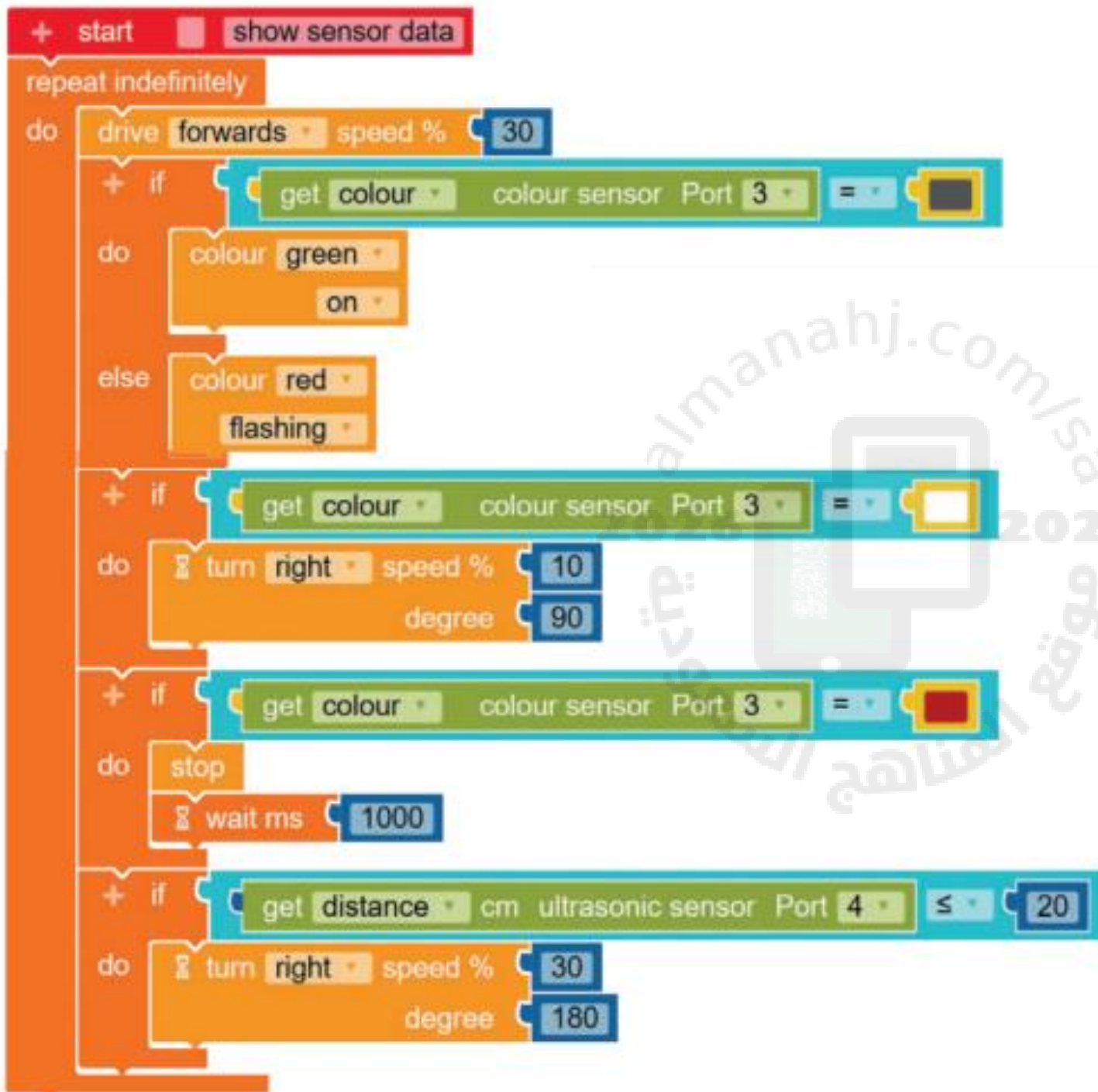
- 1 < اضغط على العائق الأزرق الافتراضي من المشهد.
- 2 < اضغط على زر **color picker** (منتقي الألوان)، وحدد اللون **orange** (البرتقالي).
- 3 < أعد تشكيل العائق إلى مستطيل أفقي.
- 4 < اسحب و ضع العائق على خريطة الطريق كما في الصورة.
- 5 < اضغط على زر **add an obstacle** (إضافة عائق).
- 6 < اضغط على شكل **triangle** (المثلث).
- 7 < اضغط على زر **color picker** (منتقي الألوان)، وحدد اللون **red** (الأحمر).
- 8 < أعد تشكيل العائق.
- 9 < اسحبه وضعه على العائق البرتقالي.



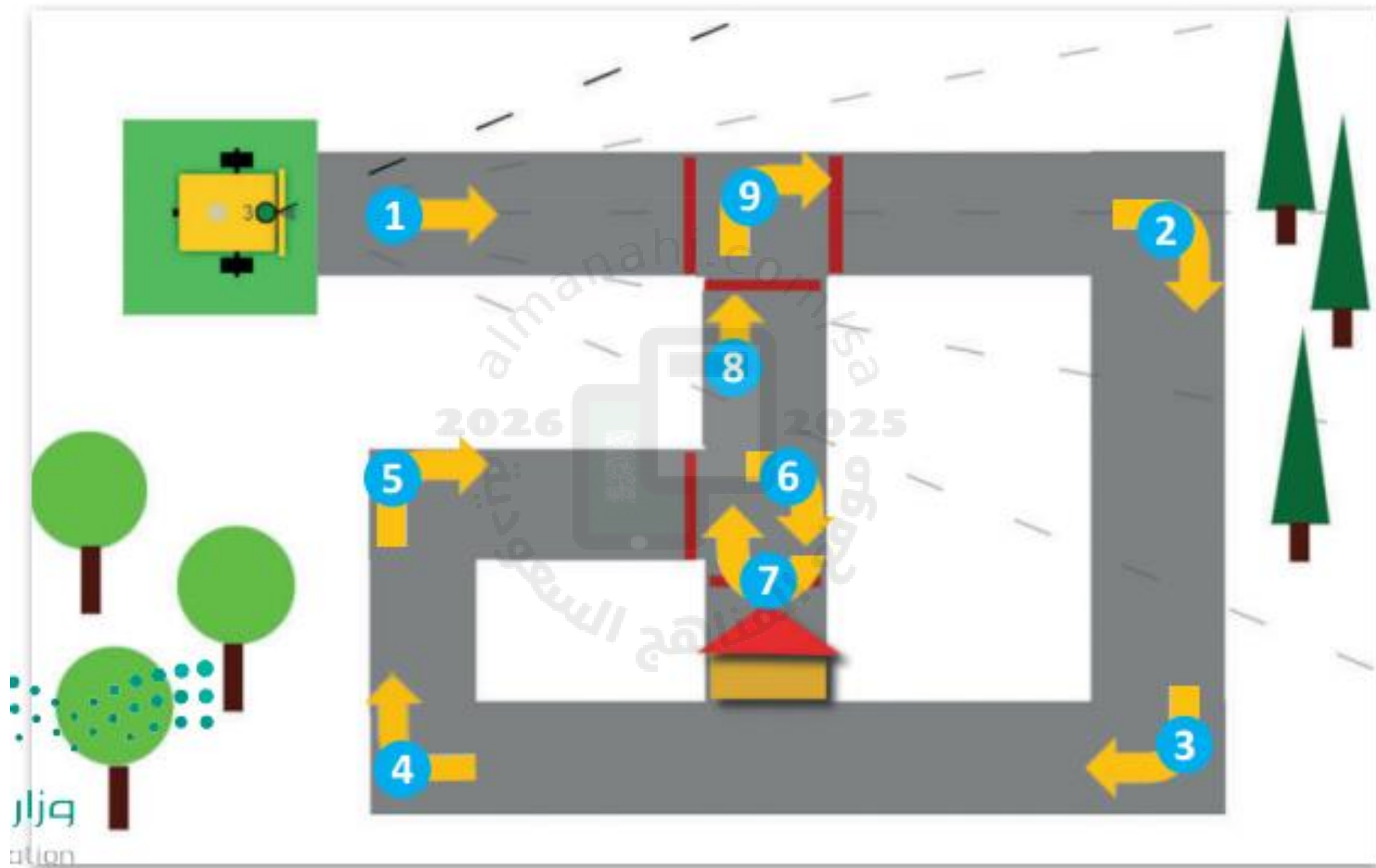








تمت برمجة الروبوت للتعرف على  
معالم خريطة الطريق الجديدة  
وهي: الطريق الرمادي، والمحيط  
الأبيض للطريق، والمساحات  
الحمراء والعائق، بحيث يتحرك  
بشكل مستقل خلالها.



تم بحمد الله وتوفيقه