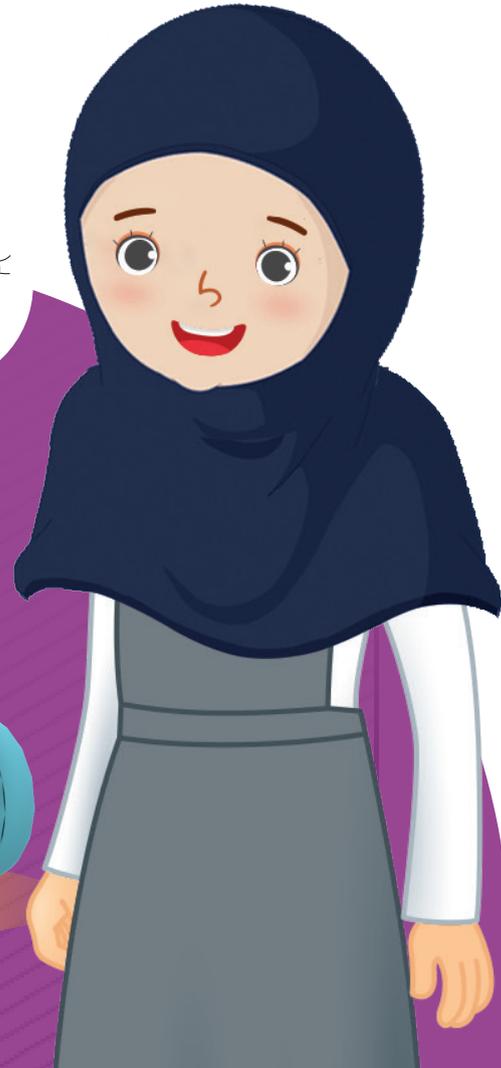




# الحوسبة وتكنولوجيا المعلومات درس مقدمة إلى الروبوت

الفصل الدراسي الثاني  
طبعة 1447 - 2025

# 4



# الإعداد العلمي والتربوي

إدارة المناهج الدراسية ومصادر التعلم

أ. عبدالله محمد خير العيسى د.أحمد فؤاد الحاج

## المراجعة والتدقيق

خبراء تربويون وأكاديميون من:

إدارة المناهج الدراسية ومصادر التعلم

## تنفيذ وإخراج



حقوق الملكية ©

وزارة التربية والتعليم والتعليم العالي

دولة قطر



حضرة صاحب السمو الشيخ تميم بن حمد آل ثاني  
أمير دولة قطر

## النشيد الوطني

قَسَمًا بِمَنْ رَفَعَ السَّمَاءَ  
قَطْرٌ سَتَبَقَى حُرَّةً  
سِيرُوا عَلَى نَهْجِ الْأَلَى  
قَطْرٌ بِقَلْبِي سِيرَةٌ  
قَطْرُ الرَّجَالِ الْأَوْلِينَ  
وَحَمَائِمُ يَوْمِ السَّلَامِ  
قَسَمًا بِمَنْ نَشَرَ الضِّيَاءَ  
تَسْمُو بِرُوحِ الْأَوْفِيَاءِ  
وَعَلَى ضِيَاءِ الْأَنْبِيَاءِ  
عِزٌّ وَأَمْجَادُ الْإِبَاءِ  
حُمَاتُنَا يَوْمَ النَّدَاءِ  
جَوَائِحُ يَوْمِ الْفِدَاءِ



## 3. مقدمة في سكراتش والروبوت 6

10

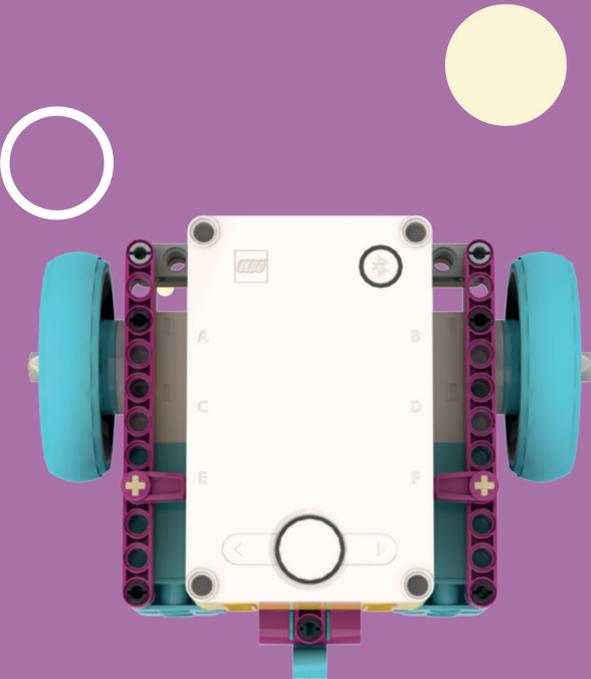
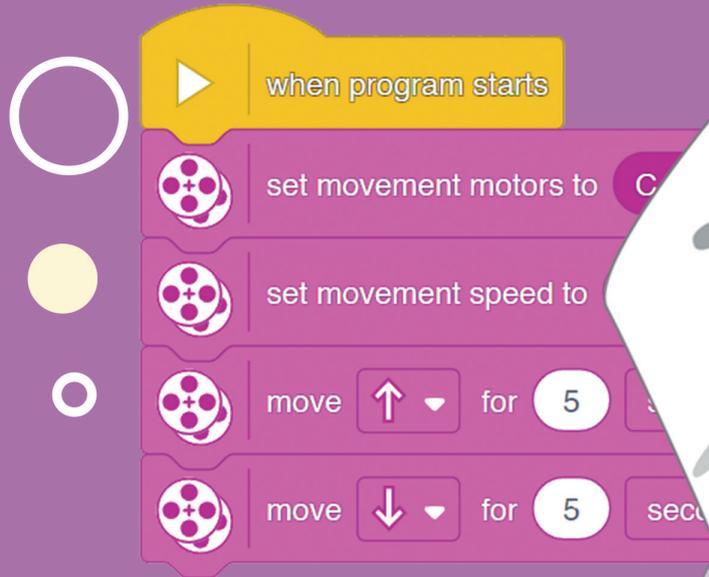
مقدمة إلى الروبوت

### الكفايات الأساسية للمنهج التعليمي الوطني لدولة قطر

- |                    |   |                                   |   |
|--------------------|---|-----------------------------------|---|
| التعاون والمشاركة. |  | التفكير الإبداعي والتفكير الناقد. |  |
| التقصي والبحث.     |  | الكفاية اللغوية.                  |  |
| حل المشكلات.       |  | الكفاية العددية.                  |  |
|                    |   | التواصل.                          |  |

# مقدمة في سكراتش والروبوت

إن مهارة حل المشكلات هي من أهم المهارات الحياتية. وفي هذه الوحدة سوف نتعلم كيف نقوم بتجزئة المشكلة الرئيسة إلى أجزاء أصغر؛ وذلك بتحويل أفكارنا النظرية إلى خطوات عملية لإنشاء خوارزميات، ثم سنقوم بتحويل الخوارزميات إلى مقاطع برمجية باستخدام برنامج سكراتش وبرنامج Spike Prime.



## في هذه الوحدة سنتعلم:

- < وصف المشكلة الرئيسة وتحليلها، ثم تقسيمها إلى أجزاء فرعية.
- < كتابة خوارزمية لحل مشكلة ما.
- < تمييز الخطوات المكررة في الخوارزمية.
- < العثور على الأخطاء المنطقية داخل الخوارزمية وتصحيحها.
- < المكونات الأساسية في بيئة سكراتش ولبناتها البرمجية.
- < استخدام الكائن الرسومي sprite وتغيير مظهره.
- < تغيير مظهر المنصة.
- < استخدام لبنة التحدث say لعرض المعلومات.
- < استخدام لبنة الحركة move لتحريك الكائنات على المنصة.
- < استخدام لبنة تشغيل الصوت Play sound.
- < استخدام لبنات التكرار Repeat و Forever.
- < العثور على الأخطاء الموجودة في مقاطع سكراتش البرمجية.
- < إنجازات بعض رواد التكنولوجيا التي غيرت حياتنا.
- < الأجزاء الرئيسة للروبوت، واستعراض وظيفة كل جزء منها.
- < خصائص بيئة البرمجة Spike Prime واللبنات البرمجية فيها.
- < مقارنة اللبنات البرمجية في Spike مع اللبنات البرمجية في سكراتش.
- < برمجة الروبوت ليتحرك للأمام والخلف.

### الأدوات

> Scratch



> Lego Education Spike



### مواضيع الوحدة

- < أساسيات برنامج سكراتش.
- < استخدام اللبنات البرمجية.
- < أوامر التكرار في برنامج سكراتش.
- < مقدمة إلى الروبوت.

# هل تذكر؟

## الخوارزمية:

هي مجموعة الخطوات المتسلسلة اللازمة لحل مشكلة ما.

## برنامج الحاسوب:



هو سلسلة من الأوامر التي تُعطى للحاسوب لتنفيذ مهمة محددة.

## لغة البرمجة:



تُكتب برامج الحاسوب بلغة يمكن للحاسوب أن يفهمها، وهذه اللغة تُسمى لغة برمجة.

## التكرار:

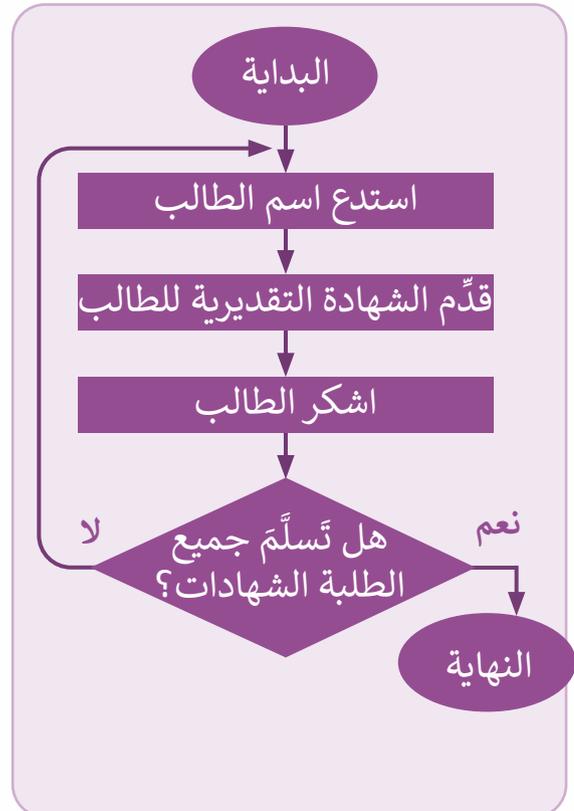
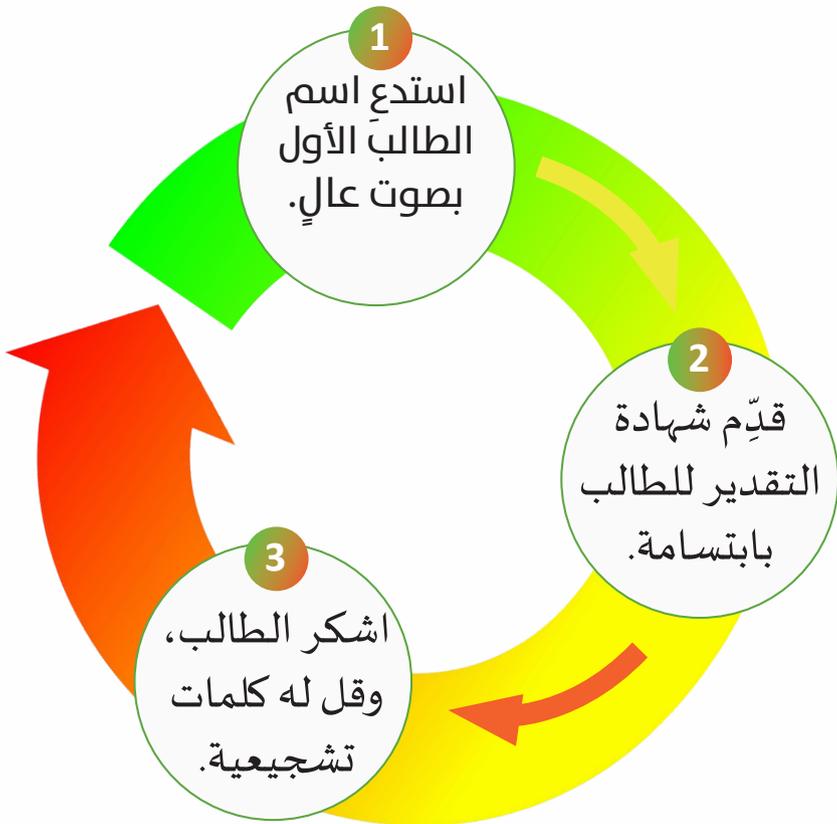
إذا أردنا تسليم شهادة تقدير لمجموعة من الطلبة، علينا أن نكرر نفس الخطوات بعدد الطلبة في الصف الدراسي، ويسمى هذا الإجراء بالتكرار.

التكرار هو إعادة تنفيذ الخطوات لعدد محدد من المرات.

## لتسليم شهادة تقدير لمجموعة من الطلبة كرّما يلي:

### الخطوات

- 1 استدع اسم الطالب الأول بصوت عالٍ.
- 2 قدّم شهادة التقدير للطالب بابتسامة.
- 3 اشكر الطالب، وقل له كلمات تشجيعية مثل:  
'أحسنت - بارك الله فيك'...
- 4 كرّر الخطوات السابقة؛ حتى يحصل جميع الطلبة على شهادة التقدير...



# الدرس الرابع مقدمة إلى الروبوت

نورة

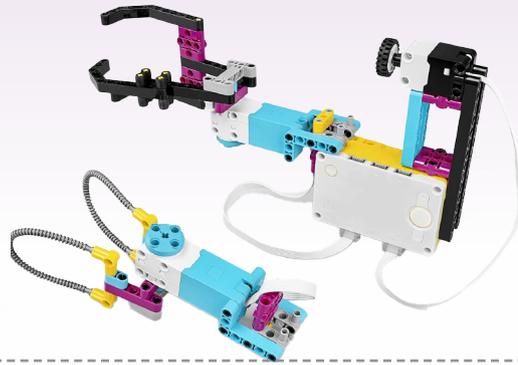


لديّ أخبار رائعة. لقد حصلنا على روبوتٍ جديد في فصلنا الدراسي، ويمكننا الآن القيام بالعديد من الأشياء الرائعة بواسطته.

سعد



ما هو الروبوت؟ وكيف نقوم باستخدامه؟

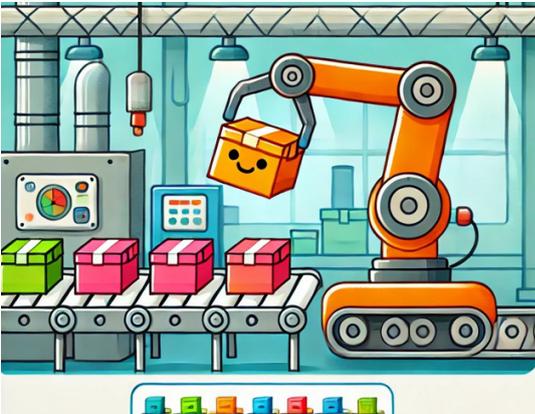


## ما هو الروبوت؟

هو آلة تتفاعل مع البيئة الخارجية، ويتم برمجتها لتقوم بمهامٍ معيّنة، مثل الحركة، حمل الأشياء، أو حتى المساعدة في بعض الأعمال المنزلية.

## ما الذي يمكن للروبوت عمله؟

تُستخدم الروبوتات في مجالات مختلفة، خاصة في المصانع؛ حيث تساهم في تسريع العمل، وتنفيذ مهامٍ متنوعة، منها البسيطة، ومنها الخطرة أو المجهدة ... وصولاً إلى مهامٍ لا يستطيع البشر القيام بها.



تمتلك الروبوتات محرّكات تُمكنها من الحركة، بينما تعمل المستشعرات الإلكترونية كحواسن لها. هذا يعني أن الروبوت يستطيع استشعار البيئة المحيطة به والاستجابة لها، واتخاذ قرارات ذاتية، بناءً على البرمجة المسبقة.

## لنتعرف على روبوت LEGO SPIKE PRIME

### مكونات الروبوت المادية

هو روبوت قابل للبرمجة يتكون من:



مستشعرات Sensors



محركات Motors

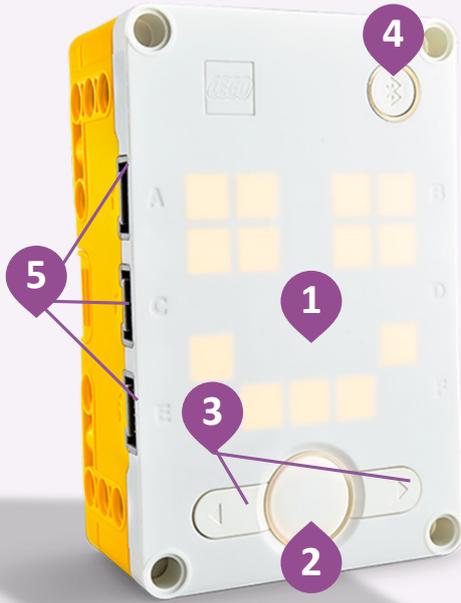


وحدة تحكّم Spike hub

- تتصل المحركات (Motors) بوحدة التحكم (Spike hub)، وتُستخدم لتحريك الروبوت.
- يمكن وصل العديد من المستشعرات (Sensors) بوحدة التحكم؛ لكي "يستشعر" الروبوت ما يحيط به.

### 1 - وحدة التحكم (Spike hub):

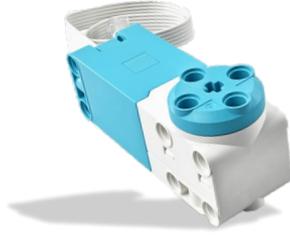
تتكون وحدة التحكم من المكونات التالية:



- شاشة ضوئية (5x5 LED pixel matrix): وهي مجموعة من النقاط الضوئية على شكل مصفوفة، يمكن إطفاء أو إنارة أي نقطة لرسم شكل أو كتابة كلمة ①.
- المفتاح المركزي (Center Button): يُستخدم لتشغيل الروبوت وإغلاقه، كما يُستخدم أيضًا لتشغيل البرنامج وإيقافه ②.
- مفاتيح التنقل: تُستخدم للتنقل بين البرامج في القائمة الرئيسية ③.
- مفتاح البلوتوث Bluetooth: لتوصيل الروبوت بجهاز الحاسوب من خلال البلوتوث ④.
- المنافذ (Ports): يوجد بوحدة التحكم ستة منافذ من A إلى F يمكن توصيل المحركات والمستشعرات من خلالها ⑤.



محرك كبير  
Large Motor



محرك متوسط  
Medium Motor

## 2 - المحركات (Motors):

يوجد نوعان من المحركات؛  
محرك متوسط، ومحرك كبير

## 3 - المستشعرات (Sensors):

يوجد أربعة أنواع من المستشعرات، ثلاثة منها مُلحقة،  
والرابع هو مستشعر الدوران Gyro Sensor يكون ضمناً  
داخل وحدة التحكم Hub.



مستشعر الدوران  
Built in Gyro Sensor



مستشعر الألوان  
Color Sensor



مستشعر المسافة  
Distance Sensor



مستشعر القوة  
Force Sensor

## وظائف مكونات الروبوت

تتحكم في المحركات والمستشعرات المتصلة بها.	وحدة التحكم Spike Hub
يتحكم في حركة الروبوت.	المحرك المتوسط Medium Motor
يمكن استخدامه للتحكم في ذراع أو رافعة الروبوت.	المحرك الكبير Large Motor
يكتشف العقبات أمام الروبوت.	مستشعر المسافة Distance Sensor
يكتشف الألوان وقيس شدة الإضاءة.	مستشعر الألوان Color Sensor
يستشعر وقيس قوة الضغط.	مستشعر القوة Force Sensor
يقيس زاوية استدارة الروبوت.	مستشعر الدوران Gyro Sensor

## بيئة LEGO SPIKE PRIME البرمجية

تستخدم بيئة Spike Prime اللبنة البرمجية، والتي تمثل الأوامر التي تُستخدم لبرمجة الروبوت، والتي تمنحه القدرة على الحركة والاستدارة واكتشاف الأشياء، والاستجابة للبيئة الخارجية من خلال المستشعرات.

### مكونات لوحة البرمجة

تعليمات بناء الروبوت

إنشاء مشروع جديد

المشاريع المحفوظة

اللوائح البرمجية

الاتصال بوحدة التحكم

إنشاء مشروع جديد

لوحة البرمجة التي نقوم فيها بإنشاء البرامج

تشغيل وإيقاف البرامج

لبنات إضافية

تحميل البرامج

### التشابه بين Spike و Scratch

يوجد تشابه كبير بين طريقة البرمجة باستخدام Scratch وبين Spike؛ حيث يتميز كلاهما بطريقة البرمجة البصرية (Visual Programming)، وسهولة الاستخدام والتعلم، كما أنهما يتشابهان في طريقة البرمجة المعتمدة على اللبنة البرمجية (Block-based Programming) من خلال عمليتي السحب والإفلات.

## الاتصال بوحدة التحكم

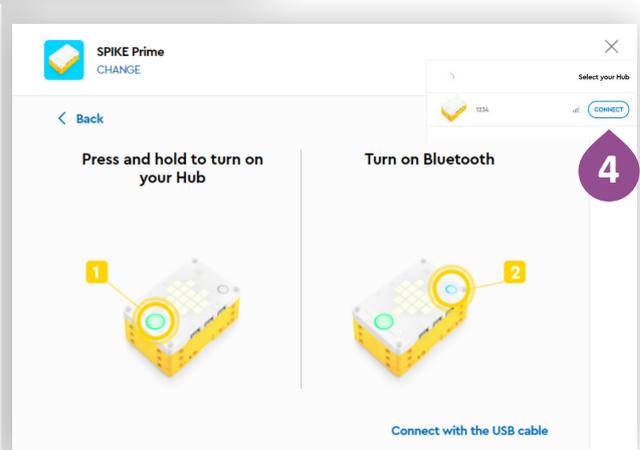
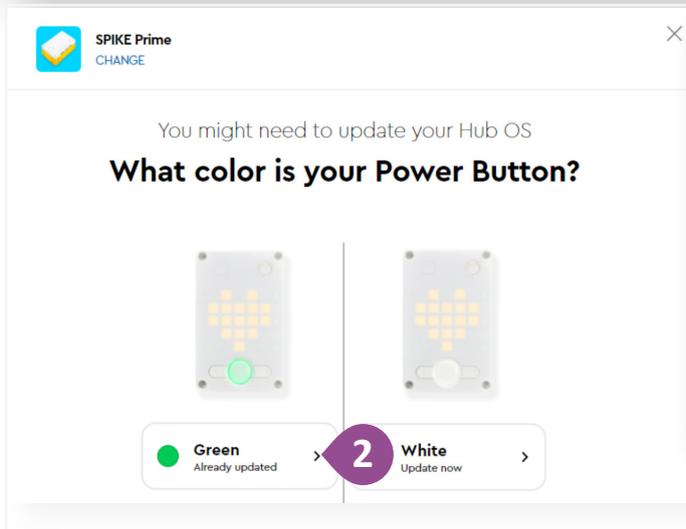
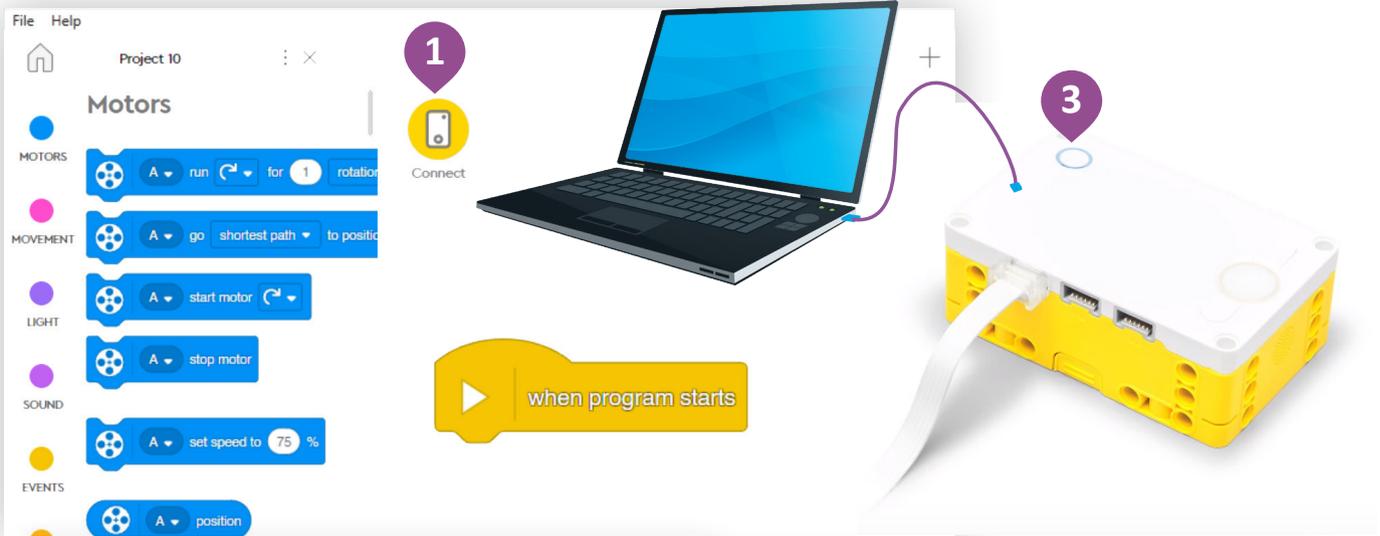
يمكن توصيل وحدة التحكم بجهاز الحاسوب من خلال وصلة USB أو من خلال البلوتوث.

### عن طريق وصلة USB:

قم بتوصيل وصلة الـ USB بالروبوت وجهاز الحاسوب، وسيصلان بشكل تلقائي.

### عن طريق Bluetooth:

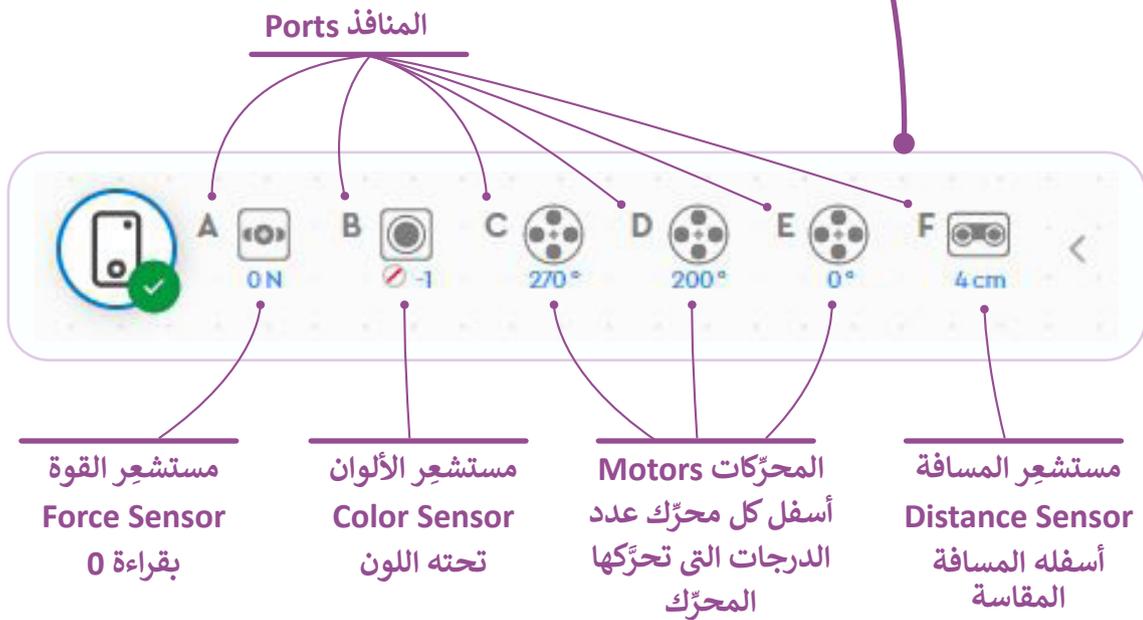
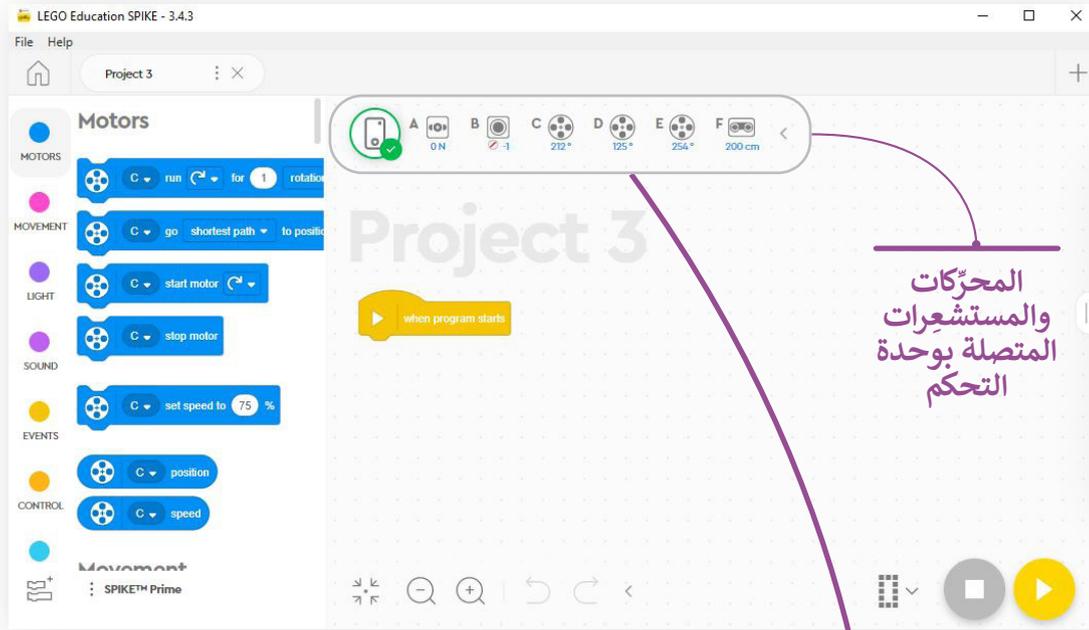
- قم بالضغط على زر الاتصال بوحدة التحكم Connect 1.
- ستظهر لك نافذة، قم باختيار لون المفتاح المركزي Green 2.
- قم بالضغط على زر Bluetooth الموجود بوحدة التحكم 3.
- ثم قم بالضغط على Connect بجانب اسم وحدة التحكم الخاص بك 4.
- يمكن الضغط على زر Hub لفتح لوحة معلومات وحدة التحكم.



## المحرّكات والمستشعرات المتصلة بوحدة التحكم

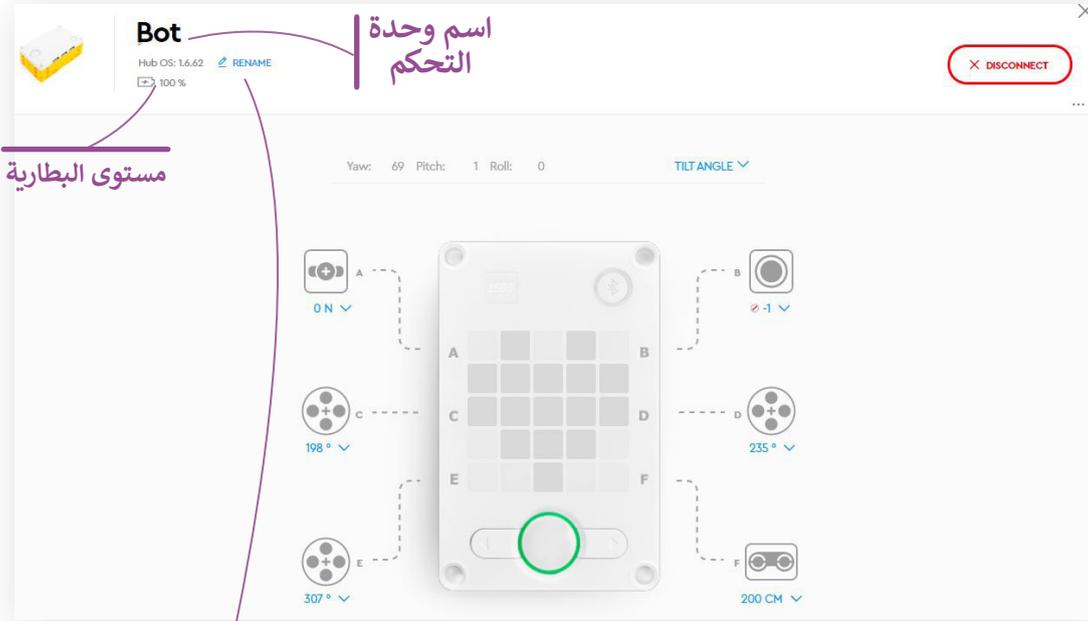
بعد الاتصال بوحدة التحكم، سيتغير لون زر الاتصال، وستظهر جميع المحرّكات والمستشعرات المتصلة بوحدة التحكم كما هو موضّح بالصورة.

- بجانب كل مَنْقَد سيظهر شكل الجهاز المتصل به.
- تحت الجهاز ستظهر القراءة الخاصة بكل جهاز.



## معلومات وحدة التحكم

- عند الضغط على زر الاتصال بوحدة التحكم سيظهر الآتي:

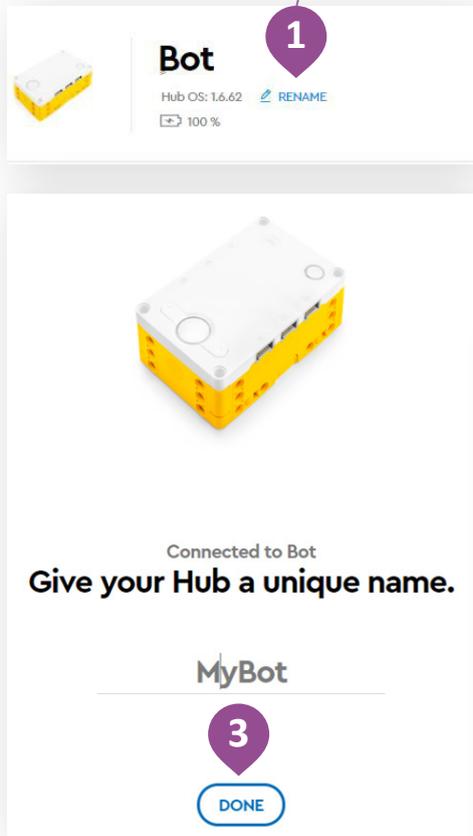


مستوى البطارية

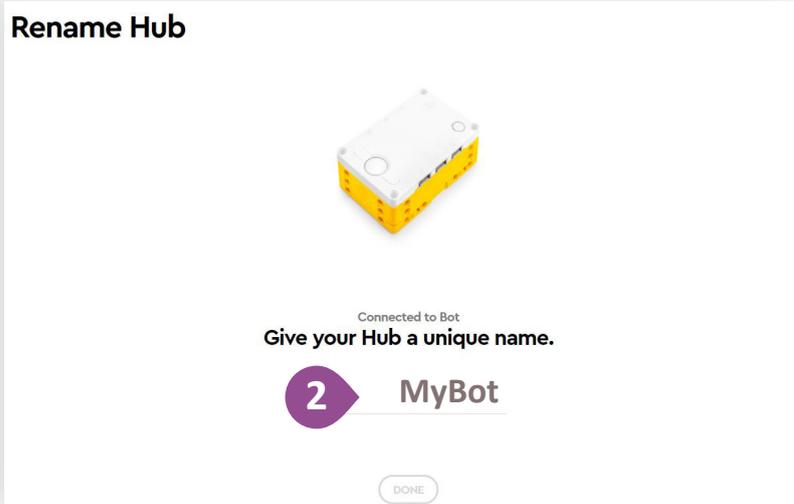
اسم وحدة التحكم

## تسمية وحدة التحكم

- يمكن إعادة تسمية وحدة التحكم عن طريق الضغط على **1** Rename.
- قم بكتابة الاسم الذي تريده، وليكن **MyBot** **2**.
- اضغط **Done** **3**.



### Rename Hub





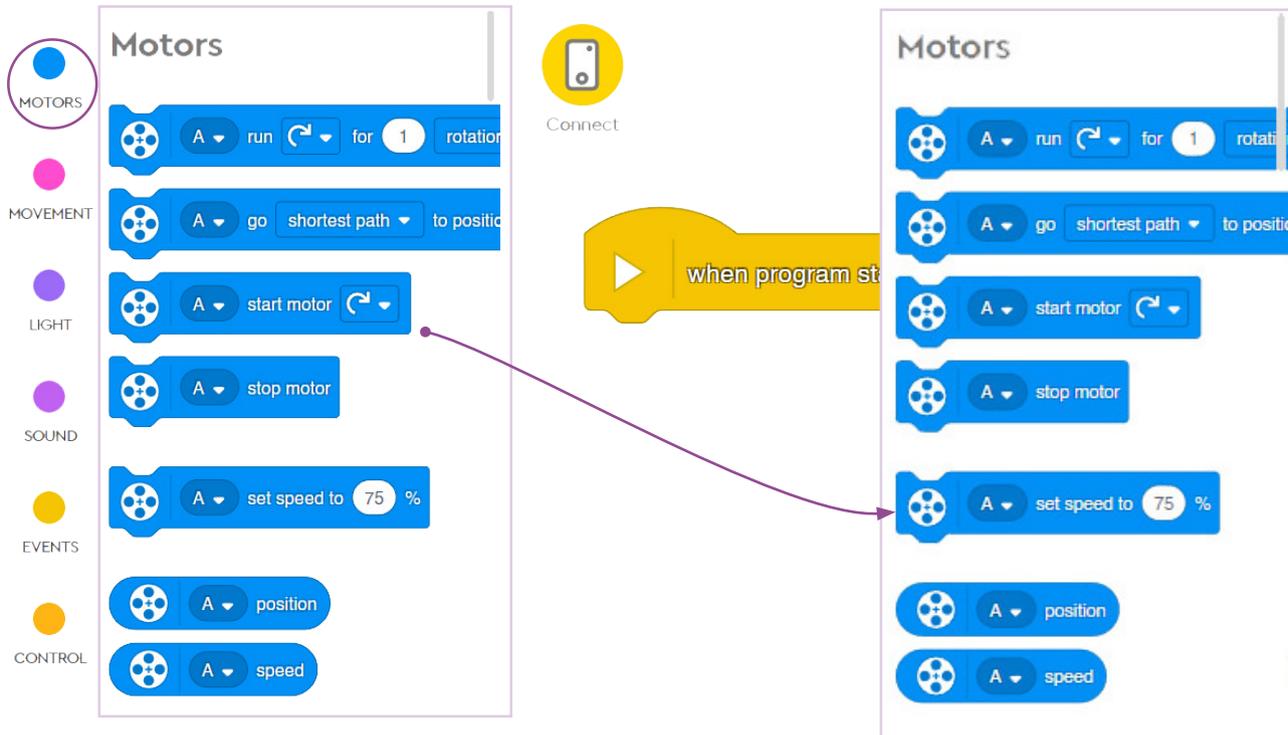
## تحميل وتشغيل البرامج

- يمكن تحميل عدة برامج مختلفة على وحدة التحكم.
- يمكن تشغيل البرامج من جهاز الحاسوب أو من وحدة التحكم.

## اللوائح البرمجية

يوجد العديد من اللوائح البرمجية التي تصنّف إلى مجموعات؛ طبقاً لوظيفتها واستخدامها، ولكل لائحة برمجية لون خاص بها، ومن هذه اللوائح:

1. لائحة المحركات (MOTORS): تحتوي هذه اللائحة على اللبنة البرمجية التي تتحكم بالمحركات وتشغيلها، ومعرفة المعلومات المتعلقة بها.



2. لائحة الحركة (MOVEMENT): تحتوي هذه اللائحة على اللبنة البرمجية التي تقوم بتحريك المحركين معًا بشكل متزامن.

The image shows the 'Movement' block palette on the left, which includes blocks for moving, starting/stopping movement, and setting speed/motors. A 'Connect' button is shown above the palette. To the right, a program is displayed starting with a 'when program starts' block, followed by a sequence of movement blocks: 'move up for 10 rotations', 'start moving up', 'move right: 30 for 10 rotations', 'start moving right: 30', 'stop moving', 'set movement speed to 50%', 'set movement motors to A+B', and 'set 1 motor rotation to 17.5 cm'.

3. لائحة الضوء (LIGHT): تحتوي هذا اللائحة على اللبنة البرمجية التي يمكن من خلالها إظهار الأحرف والأرقام على شاشة الروبوت، كما يمكننا التحكم بمصفوفة النقاط الضوئية، وإضاءة مستشعر المسافة.

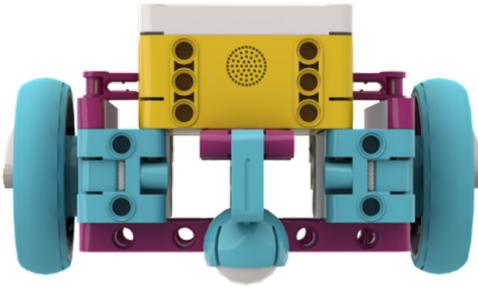
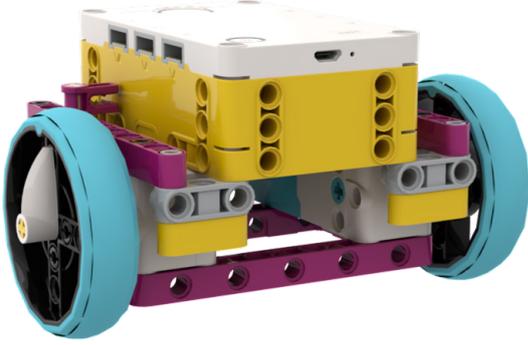
The image shows the 'Light' block palette on the left, which includes blocks for turning on/off pixels, writing text, setting brightness, and rotating. A 'Connect' button is shown above the palette. To the right, a program is displayed starting with a 'when program starts' block, followed by a sequence of light blocks: 'turn on for 2 seconds', 'turn on', 'write Hello', 'turn off pixels', 'set pixel brightness to 75%', 'set pixel at 1, 1 to 100', 'rotate', 'set orientation to upright', 'set Power Button light to red', and 'light up A'.

## لنبدأ العمل مع Spike

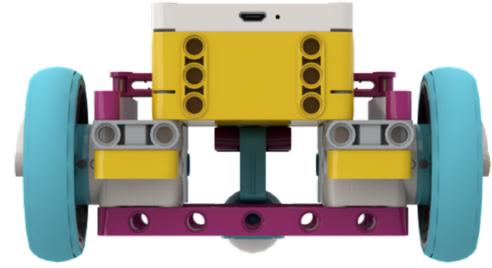
- أولاً: سنقوم بتصميم الروبوت.
- ثانيًا: سنبدأ ببرمجة الروبوت.

### تصميم الروبوت

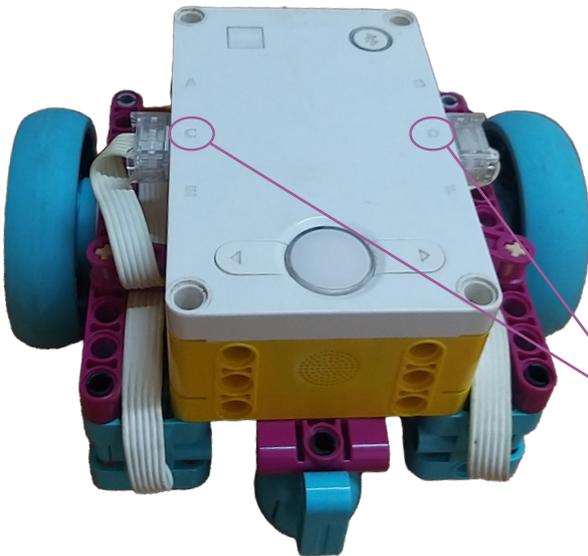
سنقوم بتصميم روبوت Spike بمحركين متوسطين، يمكنه الحركة في الاتجاه الذي يتم اختياره، ولمدة يتم تحديدها أيضًا. عند بناء قاعدة الروبوت سنختار توصيل المحركين بالمنفذين C و D.



الواجهة الخلفية



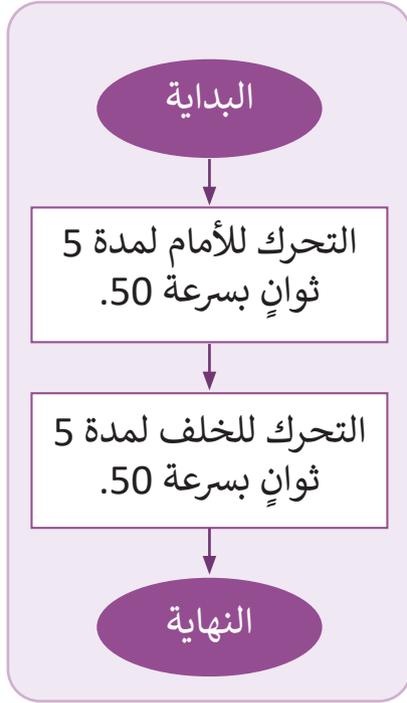
الواجهة الأمامية



< قم بتوصيل المحرك اليمين بمنفذ D.  
< وبتوصيل المحرك اليسار بمنفذ C.

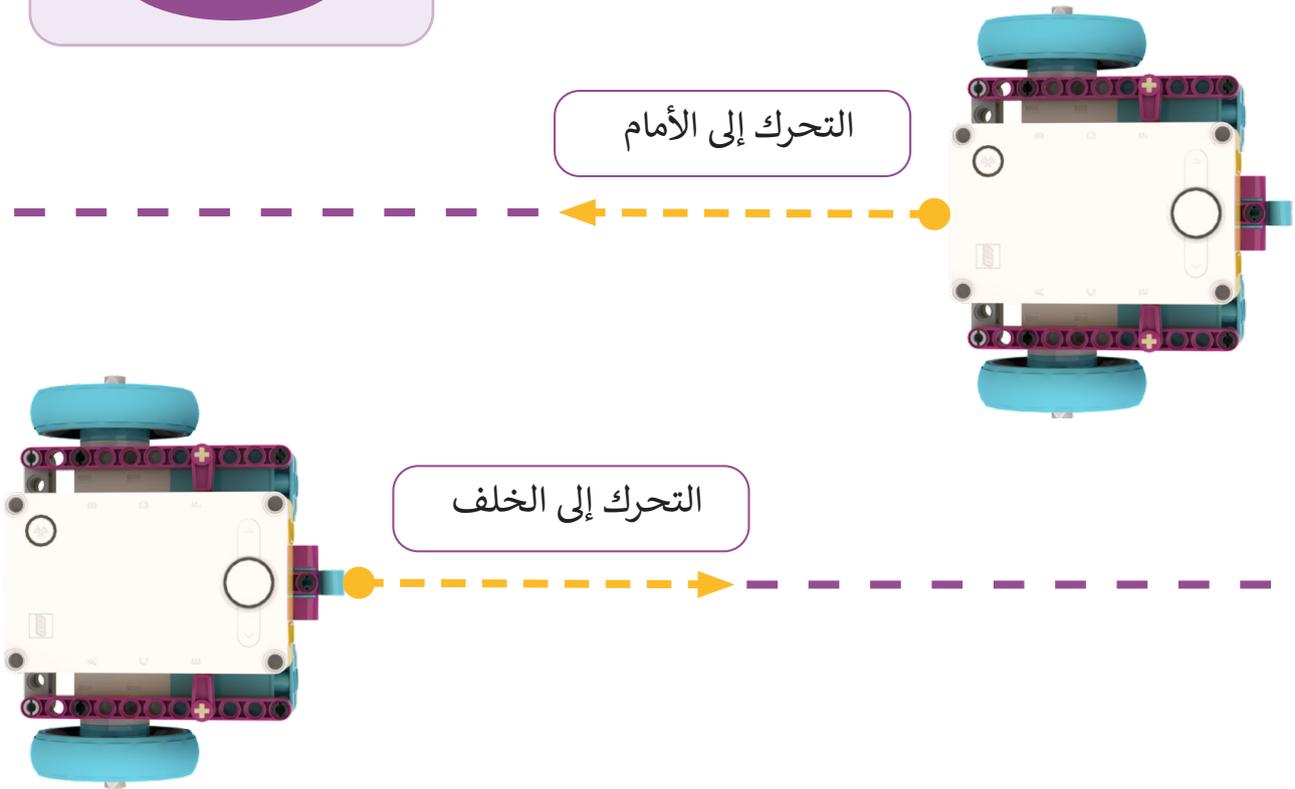
## برمجة الروبوت

سنقوم بإنشاء أول برنامج في Spike prime. سنجعل الروبوت يتحرك للأمام لمدة 5 ثوانٍ، ثم يرجع للخلف لمدة 5 ثوانٍ بسرعة 50.



### الخوارزمية:

- 1 البداية.
- 2 تحرك للأمام لمدة 5 ثوانٍ بسرعة 50.
- 3 تحرك للخلف لمدة 5 ثوانٍ بسرعة 50.
- 4 النهاية.



## إنشاء مشروع جديد

لإنشاء مشروع جديد سنقوم بفتح برنامج Spike، ثم اتباع الخطوات التالية:

- قم بالضغط على زر مشروع جديد New project 1.
- ستظهر أمامك نافذة صغيرة، اختر اسمًا لمشروعك 2.
- حدّد نوع البرمجة التي ترغب، ستختار (Word Blocks) 3.
- اضغط على Create 4.

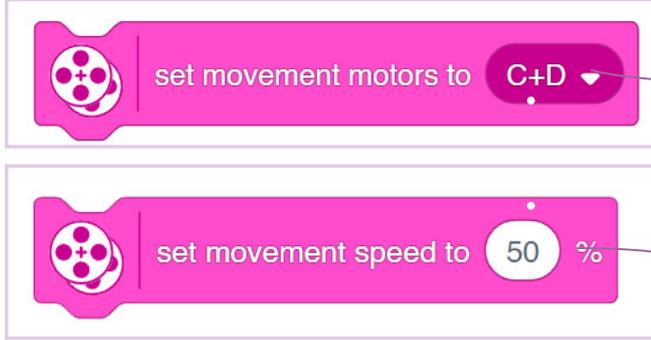
The screenshot shows the SPIKE Prime software interface. On the left is a sidebar with navigation options: Home, Start, Units, Build, Help, and Settings. The main content area has a blue header with the text 'Get started with SPIKE™ Prime' and a 'START' button. Below the header are two buttons: 'New Project' (with a plus sign) and 'Open Project' (with a folder icon). A large purple circle with the number '1' is overlaid on the 'New Project' button. Below these are two sections: 'Unit Plans' and 'Building Instructions'. The 'Unit Plans' section has an illustration of two people working on a computer and a text description: 'All of the SPIKE Prime lessons, grouped into themed units to actively engage middle school students in STEAM learning.' The 'Building Instructions' section has an illustration of two people looking at a book and a text description: 'A library of building instructions for all of the SPIKE Prime models.'

The screenshot shows the 'New Project' dialog box. At the top, it says 'New Project' with a close button. Below that is the title 'Project 1'. There are three options: 'ICON BLOCKS', 'WORD BLOCKS', and 'PYTHON'. A purple circle with the number '2' is overlaid on the 'Project 1' title. A purple circle with the number '3' is overlaid on the 'WORD BLOCKS' option. At the bottom, there is a 'CREATE' button. A purple circle with the number '4' is overlaid on the 'CREATE' button.

## لبينات Movement

MOVEMENT

سنقوم باستخدام لينات تحريك المحرّكين معًا؛ لكي نجعل الروبوت يتحرك للأمام والخلف، قبل البدء بتحديد نوع حركة الروبوت يجب ضبط منافذ المحرّكات، وضبط سرعة الروبوت.



ضبط منافذ  
المحرّكات

ضبط  
السرعة

### ضبط وحدات قياس الحركة:

- Rotations: وحدة قياس عدد دورات المحرّكات.
- Degrees: درجات من دورات المحرّك، كل دورة بها 360 درجة.
- Seconds: وحدة قياس الوقت بالثواني.
- cm: وحدة قياس المسافة بالسنتيمتر.
- in: وحدة قياس المسافة بالإنش، كل in يساوي 2.5 cm



- ضبط اتجاه الحركة: يمكن اختيار اتجاه الحركة للأمام أو للخلف.



## ضبط محرّكات الحركة

سنقوم بضبط المنافذ والسّعة الخاصة بمحرّكات الحركة.

- اذهب إلى لوحة الحركة Movement 1 .
- أضف لبنة ضبط منافذ المحرّكات Set movement motors to 2 .
- اختر منافذ C+D للمحرّكات 3 .
- أضف لبنة ضبط سرعة المحرّكات Set movement speed to 4 .
- اضبط السرعة على 50% 5 .

The screenshot shows the SPIKE™ Prime software interface. On the left, the 'Movement' block is selected in the sidebar. The main workspace contains a sequence of blocks: 'when program starts', 'set movement motors to C+D', and 'set movement speed to 50%'. A diagram of the robot's motor ports (A-F) is shown on the right, with ports C and D highlighted. Numbered callouts 1 through 5 point to the 'Movement' block, the 'when program starts' block, the 'set movement motors to C+D' block, the 'set movement speed to 50%' block, and the '50%' value respectively.

This close-up screenshot shows the 'when program starts' block followed by 'set movement motors to C+D' and 'set movement speed to 50%'. Numbered callouts 4 and 5 point to the 'set movement speed to 50%' block and the '50%' value respectively.

## تحريك الروبوت للأمام

سنقوم بتحريك الروبوت للأمام لمدة 5 ثوانٍ وبسرعة 50.

- 1. اذهب إلى لوحة الحركة Movement.
- 2. أضف لبنة تحريك الروبوت Move for Duration.
- 3. اضبط الاتجاه للأمام.
- 4. اضبط المدة لـ 5 ثوانٍ Seconds.

التحرك للأمام لمدة 5 ثوانٍ بسرعة 50.

The image shows a programming environment with a 'Movement' block palette on the left. The palette includes blocks for MOTORS, MOVEMENT, LIGHT, SOUND, EVENTS, and CONTROL. A 'when program starts' block is connected to the main workspace. The workspace contains a 'set movement motors to C+D' block, a 'set movement speed to 50 %' block, and a 'move' block. The 'move' block is configured with 'up' direction and '5' rotations. A dashed line connects the 'seconds' dropdown in the 'move' block to a list of units: rotations, degrees, seconds (checked), cm, and in. A small robot image is shown at the bottom right.

## تحريك الروبوت للخلف

سنقوم بتحريك الروبوت للخلف لمدة 5 ثوانٍ وبسرعة 50.

التحرك للخلف لمدة 5  
ثوانٍ بسرعة 50.

- 1. اذهب إلى لوحة الحركة Movement.
- 2. أضف لبنة تحريك الروبوت Move for Duration.
- 3. اضبط الاتجاه للخلف.
- 4. اضبط المدة لـ 5 ثوانٍ Seconds.

**Movement**

MOTORS

MOVEMENT

LIGHT

SOUND

EVENTS

CONTROL

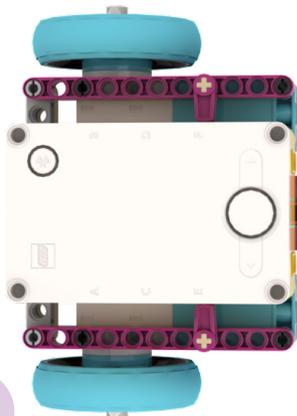
when program starts

set movement motors to C+D

set movement speed to 50 %

move up for 5 seconds

move down for 5 rotations



when program starts

set movement motors to C+D

set movement speed to 50 %

move up for 5 seconds

move down for 5 seconds

move down for 5 rotations

when program starts

set movement motors to C+D

set movement speed to 50 %

move up for 5 seconds

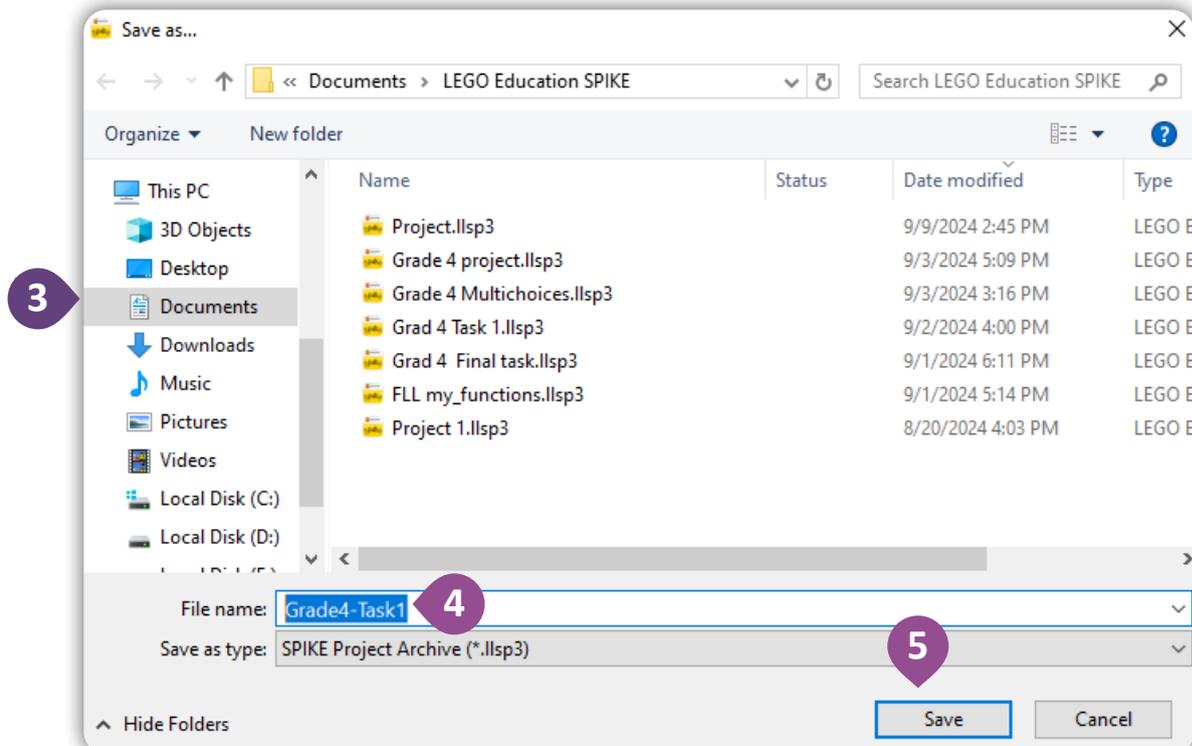
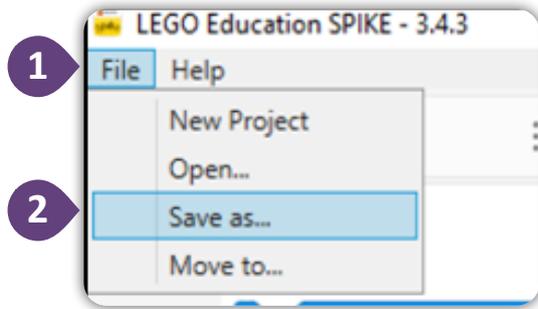
move down for 5 seconds

rotations  
degrees  
✓ seconds  
cm  
in

## حفظ المشروع

يتمتع البرنامج بخاصية الحفظ الذاتي Autosave، ولكن إذا أردت تغيير مكان الحفظ يمكنك فعل الآتي:

- افتح قائمة File في أعلى البيئة البرمجية 1.
- اختر حفظ باسم Save as 2.
- قم باختيار المكان المناسب لك 3.
- اكتب اسم المشروع، وليكن (Grade4-Task1) 4.
- ثم قم بالضغط على save 5.

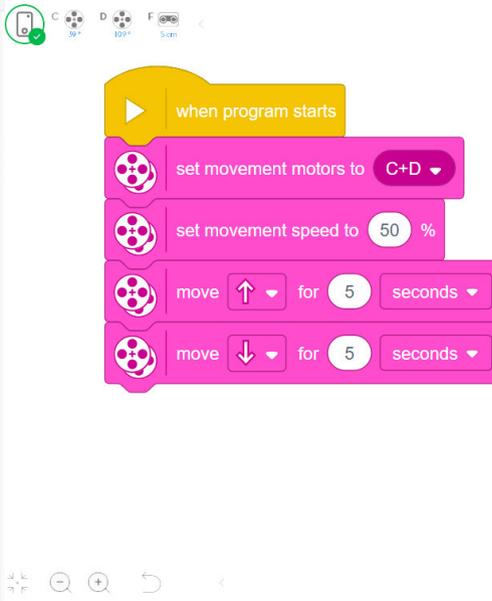
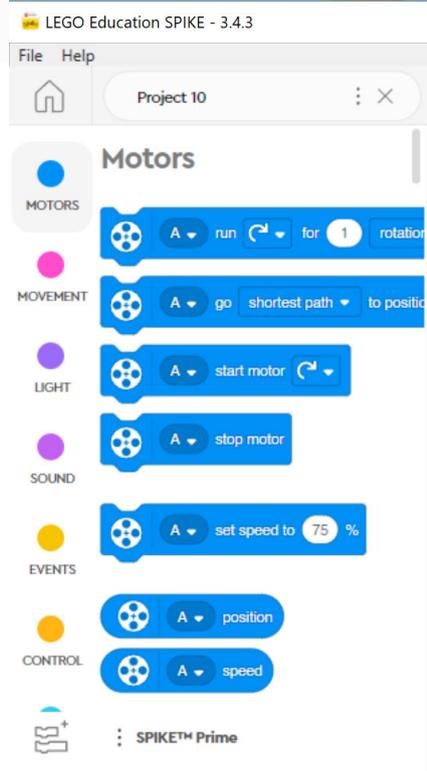


## تحميل البرنامج على وحدة التحكم

قبل تحميل البرنامج على وحدة التحكم، تأكد من الاتصال بين الروبوت وبين جهاز الحاسوب.

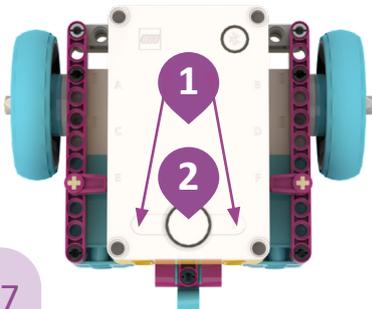


- اضغط على زر «اختيار البرنامج» 1.
- قم باختيار رقم للبرنامج 2.
- قم بضغط زر التحميل 3.



## تنفيذ البرنامج

يمكن تنفيذ البرنامج بشكل مباشر من خلال زر التنفيذ الموجود في الشاشة الرئيسية، أو تحميل البرنامج على وحدة التحكم، ولتنفيذ البرنامج ضع الروبوت في مكان مناسب، ثم قم بما يلي:



- قم باختيار البرنامج من وحدة التحكم بمفاتيح التنقل 1.
- اضغط على المفتاح المركزي لتشغيل البرنامج 2.

1



اختر الإجابة الصحيحة لكل مما يلي:

<input type="radio"/>	< خمسة	1. يوجد بوحدة التحكم ..... منافذ:
<input type="radio"/>	< ستة	
<input type="radio"/>	< أربعة	
<input type="radio"/>	< ثمانية	

<input type="radio"/>	< مستشعر المسافة.	2. المستشعر الذي يكتشف العقبات أمام الروبوت هو:
<input type="radio"/>	< مستشعر الألوان.	
<input type="radio"/>	< مستشعر القوة.	
<input type="radio"/>	< مستشعر الدوران.	

<input type="radio"/>	< Movement	3. تُستخدم لبنات ..... لتشغيل محرّكين معًا لتحريك الروبوت.
<input type="radio"/>	< Motors	
<input type="radio"/>	< Light	
<input type="radio"/>	< Control	

<input type="radio"/>	< مستشعر.	4. الجزء الظاهر في الصورة هو:
<input type="radio"/>	< محرّك.	
<input type="radio"/>	< وحدة التحكم.	
<input type="radio"/>	< سلك توصيل.	

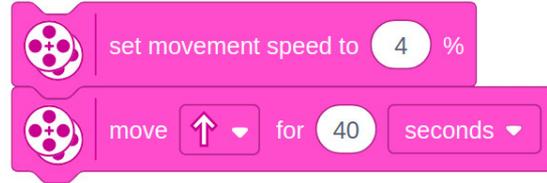


2



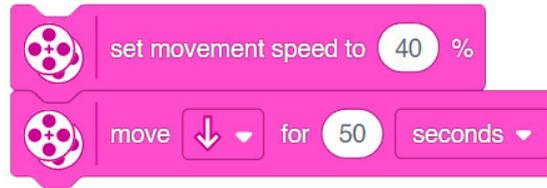
صل اللبنة البرمجية بوصف حركة الروبوت بكتابة الرقم في المكان المخصص، استخدم الحاسوب للتحقق من إجاباتك.

سيتحرك الروبوت للأمام  
بسرعة 4 %، لمدة 50 ثانية.



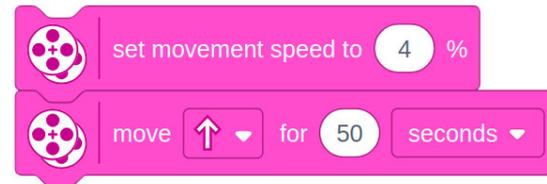
1

سيتحرك الروبوت للخلف  
بسرعة 50 %، لمسافة 4  
سنتيمترات.



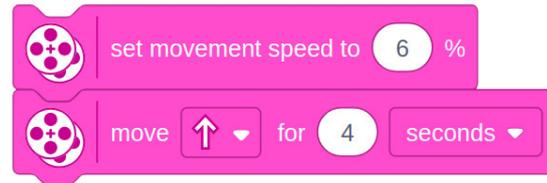
2

سيتحرك الروبوت للأمام  
بسرعة 4 %، لمدة 40 ثانية.



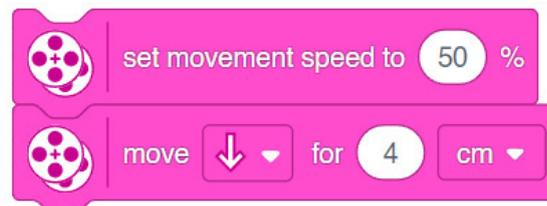
3

سيتحرك الروبوت للأمام  
بسرعة 6 %، لمدة 4 ثوانٍ.



4

سيتحرك الروبوت للخلف  
بسرعة 40 %، لمدة 50 ثانية.

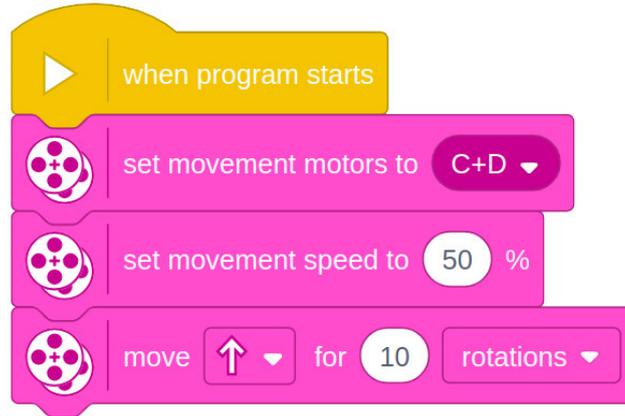


5

3



بناءً على خصائص اللبنة البرمجية المستخدمة في البرنامج التالي، أجب عن الأسئلة التالية:



1. عدد المحركات المستخدمة في الروبوت هو: \_\_\_\_\_.
2. منافذ المحركات المتصلة بوحدة التحكم هي: \_\_\_\_\_.
3. سرعة حركة الروبوت هي: \_\_\_\_\_.
4. اتجاه حركة الروبوت هو: \_\_\_\_\_.
5. عدد الدورات التي يتحركها الروبوت هو: \_\_\_\_\_.
6. اللبنة البرمجية المستخدمة في حركة الروبوت موجودة في فئة: \_\_\_\_\_.

4



باستخدام برمجية Spike Prime، قم بإنشاء البرامج التالية:

① برنامج يقوم بتحريك الروبوت إلى الأمام بسرعة 35 لمدة 5 ثوانٍ، ثم يتحرك إلى الخلف بنفس السرعة لمدة 6 ثوانٍ.

② برنامج يقوم بتحريك الروبوت إلى الأمام بسرعة 20 لمدة 3 ثوانٍ، ثم يتابع الحركة إلى الأمام بزيادة سرعته بمقدار 30 ولثلاث دورات (Rotation)، ثم يتحرك إلى الخلف بسرعة 30 لمدة 6 ثوانٍ.



## العنوان:

سنقوم بإجراء تجربة لقياس العلاقة بين المسافة والسرعة للروبوت:

- قم بتحريك الروبوت للأمام لمدة ثانيتين بسرعة 10%.
- كرّر التجربة بدءًا من 10 %، وزد السرعة بمقدار 10 % حتى تصل إلى 100 %.
- بعد كل تجربة، استخدم المسطرة لقياس المسافة التي قطعها الروبوت، وسجّل النتائج في الجدول التالي.

المسافة	السرعة
	10
	20
	30
	40
	50
	60
	70
	80
	90
	100

هل تتغير المسافة التي يقطعها الروبوت بشكل منتظم مع زيادة السرعة؟



## تعلمت في هذه الوحدة:

- < تحليل المشكلة، وإعداد خطوات الحل.
- < تعريف الخوارزمية.
- < تتبُّع الأخطاء المنطقية في الخوارزمية.
- < تحويل الخوارزمية إلى كود برمجي.
- < تغيير مظهر وموقع الكائن الرسومي على المنصة.
- < عرض المعلومات بالبرمجة بواسطة سكراتش.
- < عرض المعلومات من خلال لبنة التحدث.
- < المقارنة بين استخدامات اللبنة البرمجية بشكل متسلسل، أو من خلال حلقات التكرار.
- < التعرف على تأثير بعض رواد تكنولوجيا المعلومات على المجتمع.
- < وصف المكونات الرئيسة للروبوت.
- < إعداد برنامج بسيط لتحريك الروبوت.

## المصطلحات

Bug	خطأ	problem	مشكلة	Algorithm	خوارزمية	الدرس 1
Costume	المظهر	Backdrop	خلفية	program	برنامج	
Stage	المنصة	Sprite	الكائن	Programming language	لغة برمجة	
		Script	مقطع برمجي	Block	لبنة	الدرس 2
		Repetition	تكرار	Loop	حلقة تكرار	الدرس 3
Motors	محركات		وحدة التحكم	Robot	روبوت	الدرس 4
		Robot Hub				
	مستشعر الدوران		مستشعر الألوان	Sensors	مستشعرات	
Gyro sensor		Color sensor				
			مستشعر المسافة		مستشعر القوة	
		Distance sensor		Force sensor		



السلام عليكم ورحمة الله وبركاته  
جميع هذه الملفات الموجودة تم نقلها وتجميعها  
من قبل منتديات صقر الجنوب التعليمية  
نرحب بكم في

[موقع ومنتديات صقر الجنوب التعليمية المنهاج القطبي](#)  
ويسعدنا ويشرفنا ان نستمر معكم في تقديم  
كل ما هو جديد للمنهاج المحدثه المطورة ولجميع  
المستويات والمواد  
ملفات نجمعها من كل مكان ونضعها لكم في مكان واحد  
ليسهل تحميلها  
علما ان جميع ما ننشر مجاني 100%

أخي الزائر - أختي الزائرة انا دعمكم لنا هو انمامكم لنا  
فهو شرف كبير لنا  
[صفحتنا على الفيس بوك هنا](#)  
[مجموعتنا على الفيس بوك هنا](#)  
[مجموعتنا على التلقرام هنا](#)  
[قنواتنا على اليوتيوب هنا](#)

جميع ملفاتنا نرفعها على مركز تحميل خاص في [صقر الجنوب](#)

نحن نسعى دائما الى تقديم كل ما هو أفضل لكم و هذا وعد منا ان شاء الله  
شجعونا دائما حتى نواصل في العطاء و [نسال](#) الله ان يوفقنا و يسدد خطانا

في حال واجهتك اي مشكلة في تحميل اي ملف  
من [منتديات صقر الجنوب المنهاج القطبي](#)  
[صفحة اتصل بنا](#)







## قنوات تيليجرام منهاج دولة قطر الفصل الأول والثاني محدث

قناة المستوى الثالث

قناة المستوى الثاني

قناة المستوى الأول

قناة المستوى السادس

قناة المستوى الخامس

قناة المستوى الرابع

قناة المستوى التاسع

قناة المستوى الثامن

قناة المستوى السابع

قناة المستوى الثاني عشر

قناة المستوى الحادي عشر

قناة المستوى العاشر



# قنوات اليوتيوب التعليمية للمنهاج القطري من المستوى 01-10

قناة المستوى الثالث

قناة المستوى الثاني

قناة المستوى الأول

قناة المستوى السادس

قناة المستوى الخامس

قناة المستوى الرابع

قناة المستوى التاسع

قناة المستوى الثامن

قناة المستوى السابع

قناة المستوى الثاني عشر

قناة المستوى الحادي عشر

قناة المستوى العاشر



## مجموعات الفيس بوك للمنهاج القطري الفصل الاول والفصل الثاني محدث

### رياض الاطفال

مجموعة المستوى الثالث

مجموعة المستوى الثاني

مجموعة المستوى الأول

مجموعة المستوى السادس

مجموعة المستوى الخامس

مجموعة المستوى الرابع

مجموعة المستوى التاسع

مجموعة المستوى الثامن

مجموعة المستوى السابع

مجموعة المستوى الثاني عشر

مجموعة المستوى الحادي عشر

مجموعة المستوى العاشر

صفحتنا على الفيس بوك



# الهدف الرئيسي لمتدرياته صقر الجنوب

هو

منصة تعليمية مجانية

لهدفنا المنفعة ونشر العلم

نشر العلم مجاناً لكل من يطلبه العلم في جميع أنحاء العالم  
لا ن فرض أي رسوم أو نفقات على العضويات في الموقع

علما انه مجاني بدون تسجيل عضوية

لنستمر في البقاء ان شاء الله

يمكن ان تساهم في استقرارنا والتخفيف

عنا مصاريف السيرفر والاستضافة

مهما كانت مساهمتك صغيرة أو كبيرة، لها أثر كبير في استمرار

الموقع لتقديم خدماته المجانية من ملفات عربية ومنقولات

من خلال دعمنا على حسابنا الخاص على

[من خلال الضغط هنا PayPal](#)