

ورقة عمل الوحدة ٣ الدرس ١ : مقدمة في علم الروبوت الصف الرابع

السؤال الأول: ضع صح أو خطأ أمام الجمل التالية:

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

السؤال الثاني: ضع الكلمة في المكان الصحيح:

ليجو مايند ستورم - الحدث - المحركات - المحاكاة

- ١- تكون أداة مفيدة عندما لا يكون لديك روبوت حقيقي تستخدمه في تجاربك.
- ٢- فئة تتضمن لبئات الحركة والإضاءة والأصوات.
- ٣- روبوت أحد التطبيقات الروبوتية القابلة للبرمجة والحركة.
- ٤- تعتمد الروبوتات في حركاتها على

السؤال الثالث: ضع الرقم الصحيح في المكان المناسب:

الأدوات اللازمة للتعديل في وضع المحاكاة:	
	١
	٢
	٣
	٤

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


السؤال الرابع: تطبيق عملي.

قم بالدخول لموقع <https://lab.open-roberta.org> وصمم برنامج لتحريك الروبوت للأمام والعودة للخلف بإمكانك الرجوع للكتاب ص ٨٩ ثم صور مقطع فيديو لعملك وأرسله في قروب التيمز.

الصف / الرابع

ورقة عمل الوحدة ٣ الدرس ٢: انعطاف الروبوت

السؤال الأول: ضع صح أو خطأ أمام الجمل التالية:

- 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. ()

السؤال الثاني: ضع الكلمة في المكان الصحيح:

الحدث Action - السنتمتر - اختلاف - الأيسر

- ١- انعطاف الروبوت ناتج عن سرعة المحرك الأيمن والمحرك الأيسر.
- ٢- لبنة التوجيه steer توجد ضمن فئة
- ٣- ضبط speed left لتحديد سرعة المحرك
- ٤- معامل distance cm يحدد المسافة بـ

السؤال الثالث: ضع الرقم الصحيح في المكان المناسب:

```

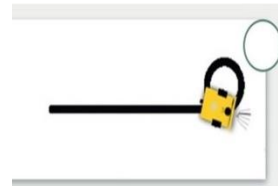
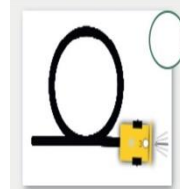
+ start show sensor data
drive forwards speed % 50
distance cm 100
steer forwards speed % left 10
speed % right 50
distance cm 60
  
```

```

+ start show sensor data
drive forwards speed % 50
distance cm 30
turn right speed % 50
degree 45
drive backwards speed % 30
distance cm 30
  
```

```

+ start show sensor data
drive forwards speed % 50
distance cm 30
steer forwards speed % left 25
speed % right 50
distance cm 125
drive forwards speed % 50
distance cm 30
  
```



السؤال الرابع: تطبيق عملي.

قم بالدخول لموقع <https://lab.open.roperta.org> وصمم برنامج لتحريك الروبوت للأمام والعودة للخلف والانعطاف لليمين أو اليسار بإمكانك الرجوع للكتاب ص ٩٥ ثم صور مقطع فيديو لعملك وأرسله في قروب التيمز.