



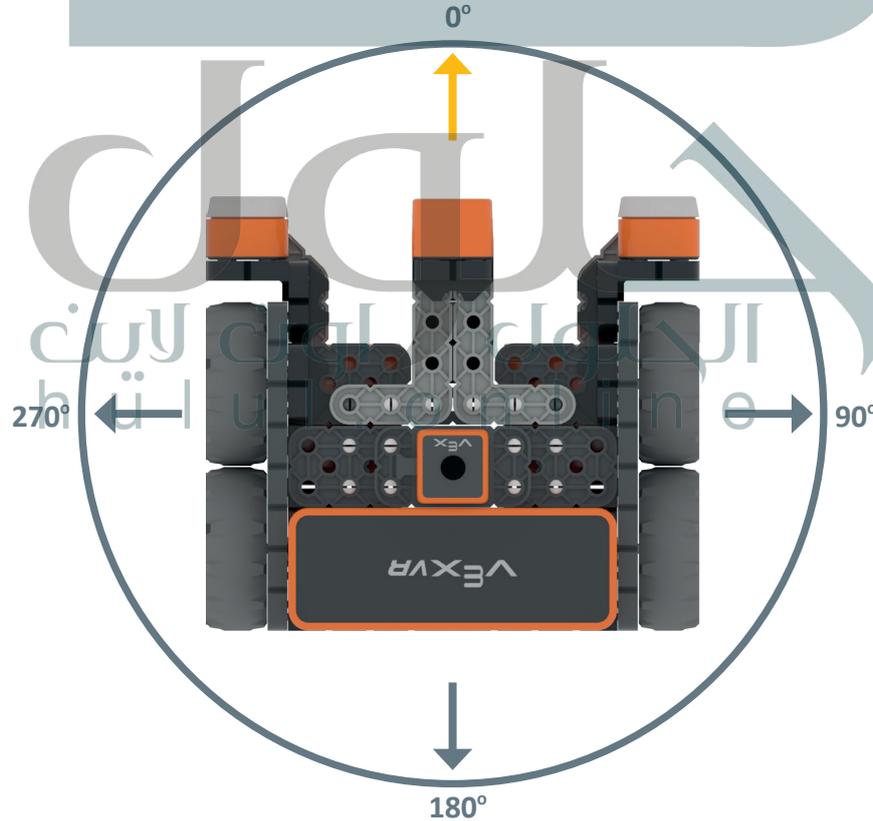
الحركة التلقائية

يوجد في فيكس كود في آر (VEXcode VR) عدة مستشعرات يمكن استخدامها للتحكم في حركة الروبوت المختلفة. بشكل عام، تستخدم المستشعرات لاكتشاف التغيرات في البيئة المحيطة، فعند ذهابك لمركز تجاري مثلاً، تفتح بعض الأبواب بصورة تلقائية لاحتوائها على مستشعر للأشعة تحت الحمراء يمكنه اكتشاف التغير في درجة الحرارة. ستتعرف في هذا الدرس على كيفية استخدام مستشعر الجيروسكوب لتحريك روبوتك في ساحة اللعب.

مستشعر الجيروسكوب

يوجد مستشعر الجيروسكوب (Gyro sensor) في الجزء الخلفي من الروبوت. يتم تحديد موضع الروبوت الافتراضي وفق مركزه للانعطاف وهو موقع قلم الروبوت أيضاً. يتم استخدام مستشعر الجيروسكوب للملاحة، لأنه يُمكن من تحديد اتجاه الروبوت وقياس سرعة واتجاه انعطاف الروبوت.

يُمكن مستشعر الجيروسكوب الروبوت من القيادة بشكل مستقيم والانعطاف بصورة صحيحة. لاحظ أن مستشعر الجيروسكوب يمكنه اكتشاف ما إذا كانت الحركة باتجاه الساعة أو عكس اتجاه عقارب الساعة، بالإضافة إلى تحديد تغير موقع الروبوت أثناء حركته في ساحة اللعب.



يمكن لمستشعر الجيروسكوب تحديد الاتجاه ومسافة انعطاف الروبوت عن نقطة البداية.

موقع الاستشعار

تستخدم لبنات **الموضع () بال () ()** (position in degrees) وزاوية **الموضع بالدرجات** (position angle in degrees) مع مستشعر الجيروسكوب. توجد هذه اللبنة باللون الأزرق الفاتح في فئة **الاستشعار (Sensing category)** في قسم **موقع الاستشعار (Location Sensing)**.

يتم ربط لبنة **الموضع () بال ()** مع اللبنة الأخرى، وهي تعطي موضع إحداثيات x و y للروبوت الافتراضي بالمليمتر (mm) أو بالبوصة (inches).

الموضع X بال mm

يتم ربط لبنة **زاوية الموضع بالدرجات** مع اللبنة الأخرى لحساب الاتجاه الحالي للروبوت الافتراضي بالدرجات.

زاوية الموضع بالدرجات

للتذكير فإن لبنة **الموضع () بال ()** تستخدم لتحديد موقع حركة الروبوت الافتراضي في ساحة اللعب، بينما تستخدم لبنة **زاوية الموضع بالدرجات** لتحديد الانعطافات التي يقوم بها.



الجملة الشرطية

يُعدُّ اتخاذ القرارات جزءاً مهماً من الحياة اليومية. فأنت تتخذ القرارات بناءً على ما تلاحظه أو بما تعتقد بأنه صواب.

عندما تمطر السماء فسنستخدم المظلة، فالشروط هي السبب ولها نتيجة معينة. في الواقع لا يمكن للحاسوب أن يقرر بنفسه كيفية الاستجابة لأحداثٍ أو ظروفٍ معينة، ولذلك تستخدم الجملة الشرطية التي تُخبر الحاسوب بما يجب أن يقوم به ومتى يفعل ذلك.

المعاملات الشرطية في فيكس كود في آر (VEXcode VR)

عند كتابة الجملة الشرطية، يمكنك استخدام المعاملات للمقارنة بين القيم وتصرفها بناءً على النتيجة. إن نتيجة الفحص الشرطي هي إما **صواب (True)** أو **خطأ (False)**. توجد ثلاث لبنة للمعاملات الشرطية:

< لبنة أكبر من () < () () greater than ()

< لبنة أصغر من () > () () less than ()

< ولبنة يساوي () = () () equal to ()

تحتوي كل لبنة على صندوقين فارغين تكتب فيهما نصاً أو تضع قيمة معينة (مثل لبنة الإجابة). يمكن العثور على جميع هذه اللبنة في فئة **لبنة العمليات** باللون الأخضر.

القيمة الأولى

القيمة الثانية



لتلقي نظرةً على اللبنة الشرطية الثلاث التي ستقوم بربطها مع لبنة موقع الاستشعار في هذا الدرس.

تتحقق لبنة () أكبر من () مما إذا كانت القيمة الأولى أكبر من القيمة الثانية. فإذا كانت القيمة الأولى هي الأكبر، فإن اللبنة تحمل نتيجة صواب، وإذا لم تكن كذلك، فإنها تحمل نتيجة خطأ.

50 <

تتحقق لبنة () أقل من () مما إذا كانت القيمة الأولى أصغر من القيمة الثانية. فإذا كانت القيمة الأولى هي الأصغر، فإن اللبنة تحمل نتيجة صواب، وإذا لم تكن كذلك، فإنها تحمل نتيجة خطأ.

50 >

تتحقق لبنة () يساوي () مما إذا كانت القيمة الأولى تساوي القيمة الثانية. فإذا كانت القيم متساوية، فإن اللبنة تحمل نتيجة صواب، وإذا لم تكن كذلك، فإنها تحمل نتيجة خطأ.

50 =

لكي تستخدم لبنة العمليات الشرطية فإنك تحتاج إلى ربطها مع اللبنة ذات الشكل السداسي. ستتعرف الآن على لبنتين جديدتين من فئة لبنة التحكم باللون البرتقالي.

القيم المدخلة

تُوقف لبنة الانتظار () ثانية (wait () seconds) البرنامج عن العمل لمدة محددة من الثواني.

الانتظار 1 ثانية

تُوقف لبنة الانتظار حتى () (wait until () البرنامج مؤقتًا إلى حين تحقق شرط محدد. على سبيل المثال قد يتم الانتظار لحين انعطاف الروبوت بزاوية 90 درجة إلى اليمين.

الانتظار حتى

الشروط المدخلة

لاحظ وجه الاختلاف بين لبنة الانتظار () ثانية ولبنة الانتظار حتى () . فصندوق الإدخال الخاص بلبنة الانتظار () ثانية بيضاوي الشكل لأن القيم المدخلة تقتصر فقط على القيم، بينما يتخذ الصندوق الخاص بلبنة الانتظار حتى () شكلًا مفضلًا لأن القيم المدخلة قد تكون شروطًا فقط.

قبل إنشاء برنامج جديد باستخدام اللبنة التي تعلمتها، ألق نظرة على لبنتين إضافيتين من فئة لبنة نظام الدفع (Drivetrain) باللون الأزرق، والتي ستستخدمهما مع لبنة الانتظار حتى () لإنشاء البرامج التالية:

تحرك لبنة تحرك () () drive) الروبوت إلى ما لا نهاية.

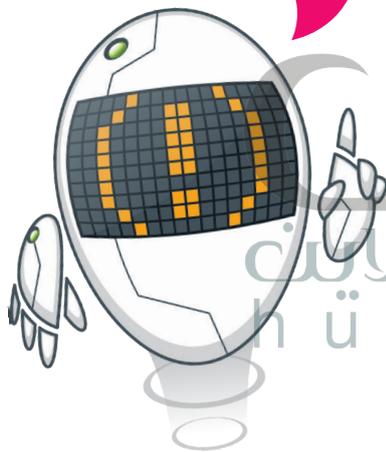
تحرك إلى الأمام

تجعل لبنة انعطاف () () turn) الروبوت ينعطف إلى ما لا نهاية.

انعطف يمين

استخدم مجموعة اللبنة المختلفة التي تعلمتها سابقاً في الدرس لإنشاء برنامج على ساحة لعب شبكة خريطة (Grid Map) لجعل الروبوت يتقدم للأمام وصولاً للنقطة بإحداثيات (X: -900 ميليمتر و Y: 0 ميليمتر) ثم التوقف.

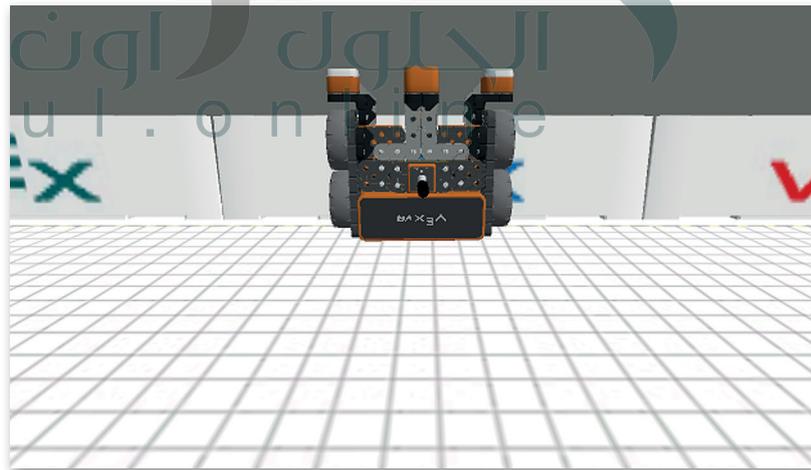
هذا الجزء الأول من البرنامج. تأكد من تشغيله ومعاينة نتيجة تنفيذه بعد إنشائه.



عندما بدأت

اضبط سرعة القيادة إلى 100 %

تحرك إلى الأمام

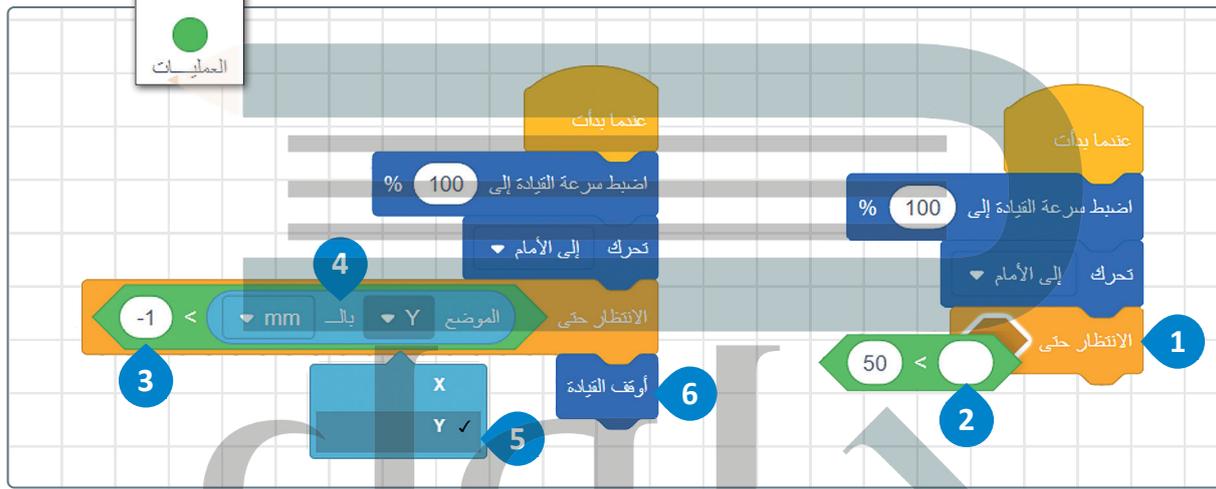


يكتشف مستشعر الجيرسكوب الحركة بدقة أكبر عندما تكون السرعة منخفضة.

لكي يصل الروبوت إلى النقطة بإحداثيات (X: -900 Y: 0 ملليمتر)، يتعين عليك الآتي:

الانتقال إلى النقطة (X: -900 Y: 0 ملليمتر):

- 1 < من فئة التحكم (Control)، أضف لبنة الانتظار حتى () () (wait until).
- 2 < من فئة العمليات (Operators)، أضف لبنة () أكبر من () () greater than ()
- 3 < وغيّر القيمة الثانية إلى 1.
- 4 < من فئة الاستشعار (Sensing)، أضف لبنة الموضع () بال () () in () position إلى الجزء الأول من لبنة () أكبر من () () greater than () .
- 5 < اضغط على القائمة المنسدلة واختار Y.
- 6 < من فئة نظام الدفع (Drivetrain)، أضف لبنة أوقف القيادة (stop driving).



قبل تشغيل البرنامج، انتقل إلى مجموعات فئة الاستشعار ذات اللون الأزرق الفاتح في قسم موقع الاستشعار حدد المربع الموجود على يسار لبنة الموضع () بال () السابقة.

تضيف أو تزيل مربعات الاختيار هذه بيانات المستشعرات أو المتغيرات إلى وحدة تحكم المراقبة



افتح نافذة المراقبة. نظرًا لأنك حددت الخيار الخاص بالموضع في لبنة الموضع () بال () . فسيتم عرض موضع الروبوت في وحدة تحكم المراقبة.

مراقب	
أجهزة الاستشعار	
بالملي متر X الموضع	-900
بالملي متر Y الموضع	-900
المتغيرات	

قد تلاحظ في البرنامج السابق الذي أنشأته أن إحداثيات الموقع المعروض لن تكون بالتحديد (X: -900 ميليمتر و Y: 0 ميليمتر)، يرجع هذا إلى أن تسلسل تنفيذ البرنامج يستغرق بعض الوقت أثناء معالجته لكل لبنة برمجية. شغل برنامجك مرةً أخرى بعد تغيير التسارع إلى 10%. هل حصلت على نتيجة أفضل؟

الوصول إلى مركز المحاور

بناءً على البرنامج السابق، أجر بعض التغييرات لإنشاء البرنامج أدناه. سيصل الروبوت إلى إحداثيات (X: -900 ميليمتر و Y: 0 ميليمتر) ثم سيتوقف. لا تنس تحديد المربعات الموجودة على يسار لبنتي الموضع () بال () وزاوية الموضع بالدرجات.

خفض سرعة المنعطفات لتكون أكثر دقة

حدد خانة الاختيار لرؤية بيانات جهاز الاستشعار في وحدة التحكم في المراقبة

عندما بدأت

اضبط سرعة القيادة إلى 10 %

اضبط سرعة الإنعطاف إلى 10 %

تحرك إلى الأمام

الانتظار حتى الموضع Y بال mm < -1

انعطف يمين

الانتظار حتى زاوية الموضع بالدرجات < 89

تحرك إلى الأمام

الانتظار حتى الموضع X بال mm < -1

أوقف القيادة

إيقاف الحركة (القيادة)

مواقع الاستشعار

الموضع X بال mm

زاوية الموضع بالدرجات

مراقب

أجهزة الاستشعار

زاوية الموقف في درجة 0

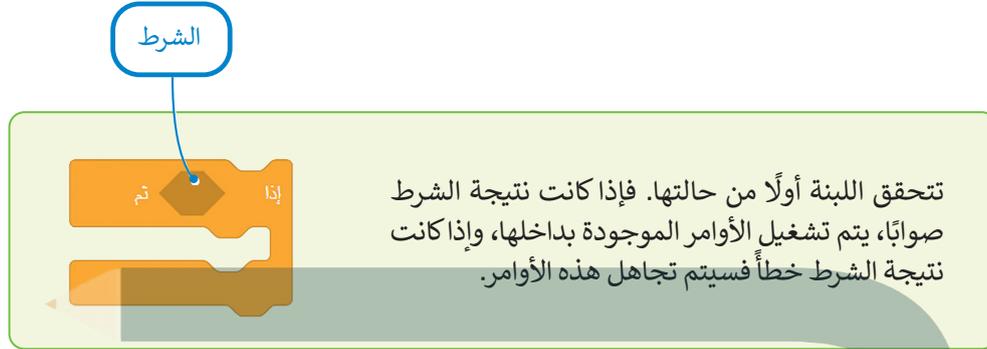
نصيحة ذكية

لا تنس أن نافذة التحكم تعرض جميع قيم المستشعر الخاصة بالروبوت الافتراضي، وهذا يفيد عند الحاجة للرجوع إليه أثناء المشروع أو عند الانتهاء منه.

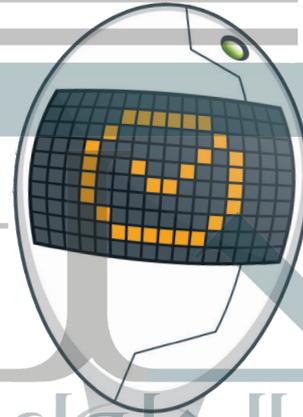
كيف تعمل لبنة إذا () ثم؟

تسمح الجمل الشرطية بالتحكم فيما يفعله برنامج الحاسوب، وتجعل الحاسب يقوم بإجراءات مختلفة بناءً على العبارات المنطقية. ينفذ البرنامج قسمًا معينًا من التعليمات البرمجية بناءً على ما إذا كان الشرط صواب أو خطأ.

من أكثر الطرق شيوعًا لاتخاذ القرارات البرمجية لبنة إذا () ثم، والتي تتحكم في تسلسل عمليات البرنامج. تنتمي لبنة إذا () ثم، في فيكس كود في آر إلى فئة لبنات التحكم باللون البرتقالي وتتحكم في سير البرنامج.



أحد أهم الخطوات في البرمجة هي الجمل الشرطية. تُعد لبنة إذا () ثم من أبسط الطرق للتحقق من صحة الشروط. عندما تحتاج إلى التحقق من أكثر من شرط واحد، يمكنك استخدام المزيد من لبنات إذا () ثم. وهكذا تُستخدم هذه اللبنة في العديد من الحالات مثل مقارنة القيم أو التحقق من إدخال معين أو للتحكم في الكائنات.



الحلول
h u l u l . o n l i n e

تعمل لبنة إذا () ثم للتحقق من الشرط مرة واحدة فقط.

في حال أصبحت نتيجة الشرط خطأ أثناء تشغيل الأوامر البرمجية داخل اللبنة، سيستمر تشغيلها حتى نهاية اللبنة البرمجية.

كيفية إعادة ضبط الاتجاه والانعطاف

يعتبر تحديد موقع واتجاه الروبوت أثناء تحركه في ساحة اللعب أمرًا مهمًا للغاية، وتساعد هذه المعلومات على نقل الروبوت إلى موقع آخر إذا أردت ذلك. فعلى سبيل المثال إذا أردت الذهاب إلى مدرستك، فإنك ستتوجه إلى مدخل المنزل، وستمضي قدمًا وتفتح الباب وتمضي لتصل إلى رصيف الشارع، ثم ستتابع التقدم وتنعطف باتجاه مدرستك وستستمر بهذا الأمر حتى الوصول إلى المدرسة. يمكن القيام بهذا الأمر باستخدام الروبوت من خلال استخدام فئة لبنات نظام الدفع وبلاستعانة بفئة لبنات الاستشعار.

يمكن العثور على هذه اللبنات في فئة لبنات نظام الدفع.

تحدد لبنة اضبط زاوية المواجهة إلى () درجة
(set drive heading to () degrees) اتجاه
الروبوت إلى قيمة محددة من اختيارك.

إضبط زاوية المواجهة إلى 0 درجة

تحدد لبنة اضبط زاوية الدوران للقيادة ل () درجة
(set drive rotation to () degrees) زاوية
انعطاف الروبوت أثناء قيادته إلى قيمة محددة من
اختيارك.

اضبط زاوية الدوران للقيادة لـ 0 درجة

يمكن العثور على هذه اللبنات في فئة لبنات الاستشعار باللون الأزرق الفاتح في قسم مستشعرات نظام الدفع.

تحدد لبنة اتجاه المواجهة لنظام القيادة بالدرجات
(drive heading in degrees) اتجاه نظام قيادة الروبوت بالاستعانة
بوضع الزاوية الحالي لمستشعر الجيرسكوب.
على سبيل المثال، إذا كانت زاوية الروبوت 90 درجة باستخدام
لبنة اتجاه المواجهة لنظام القيادة بالدرجات، فبمساعدة مستشعر
الجيرسكوب سيبلغ بالاتجاه على لوحة القيادة.

اتجاه المواجهة لنظام القيادة بالدرجات

تحدد لبنة دوران القيادة بالدرجات

(drive rotation in degrees) زاوية انعطاف نظام قيادة الروبوت
عند ضبطه باستخدام مستشعر الجيرسكوب.

دوران القيادة بالدرجات

معلومة

يمكنك دائمًا تتبع اتجاه الروبوت الافتراضي وعدد الانعطافات التي قام بها.

يتجه الروبوت
مستقيمًا بزاوية 0
درجة ولا يتم دورانه
بزاوية 0 درجة.

Heading	Rotation	Front Eye	Down Eye	Location
0°	0°	Object: False Color: None	Object: False Color: None	X: -900 mm Y: -900 mm

إنشاء مربع آخر

عندما بدأت

اضبط سرعة القيادة إلى 30 %

اضبط سرعة الإعتفاف إلى 30 %

تحرك إلى الأمام

تكرار 4

إذا

إتجاه المواجهه لتنظام القيادة بالدرجات = 0

تحرك إلى الأمام عدد 400 mm

إتسطف يمين لمدة 90 درجة

اضبط زاوية المواجهة إلى 0 درجة

الانتظار 1 ثانية

اختر ساحة لعب شبكة خريطة، وأنشئ البرنامج أدناه وشغله. لا تنسَ تحديد قيم الصناديق الموجودة على يسار لبنات الموضع () بالمليمتر وزاوية الموضع بالدرجات. ما نتيجة تنفيذ هذا البرنامج؟

إضافة تأخير زمني بين الخطوات

h u l u l . o n l i n e

لنطبق معًا

تدريب 1

◀ ما مستشعر الجيرسكوب؟ وكيف يمكن استخدامه للتحكم في حركة الروبوت؟

يوجد مستشعر الجيرسكوب في الجزء الخلفي من الروبوت، يتم تحديد موضع الافتراضي وفق مركزه للانعطاف وهو أيضا موقع قلم الروبوت يستخدم مستشعر الجيرسكوب في الملاحظة فمن خلال قياس السرعة والطريقة التي ينعطف بها الروبوت، يمكنه تحديد اتجاه انعطاف الروبوت يمكن مستشعر الجيرسكوب الروبوت من القيادة بشكل مستقيم والانعطاف بصورة صحيحة، لاحظ أن مستشعر الجيرسكوب يمكنه اكتشاف ما إذا كانت الحركة في اتجاه عقارب الساعة أو عكس عقارب الساعة بالإضافة إلى تحديد موقع الروبوت أثناء تحركه في ساحة اللعب

تدريب 2

◀ صل اللبنات البرمجية بوظيفتها الصحيحة.

4 تحدد الاتجاه المواجه لنظام الدفع باستخدام وضع الزاوية الحالي لمستشعر الجيرسكوب.

الموضع X بالـ mm

1

1 تحدد موضع إحداثيات X أو Y للروبوت الافتراضي بالمليمتر أو بالبوصة.

دوران القيادة بالدرجات

2

3 تحدد الاتجاه الحالي الذي يواجهه الروبوت الافتراضي بالدرجات.

زاوية الموضع بالدرجات

3

2 تحدد زاوية انعطاف نظام الدفع عند ضبطها بواسطة مستشعر الانعطاف.

إتجاه المواجهه لنظام القيادة بالدرجات

4

تدريب 3

◀ أنشئ برنامجًا لجعل الروبوت الافتراضي يرسم مستطيلًا في ملعب فن القماش.
ملاحظة: أضلاع المستطيل المتقابلة متساوية.

تدريب 4

◀ استخدم ساحة لعب شبكة خريطة وأنشئ برنامجًا يبدأ به الروبوت الحركة من النقطة (-900: X: 900مليمتر و Y: -900مليمتر)، وينتهي في منتصف هذه الساحة.
< استخدم لبنات الموضع () بالمليمتر للحركة، وزاوية الموضع بالدرجات للانعطاف.

ذكر الطلبة بكيفية استخدام لبنات فئة نظام الدفع التي تعلموها في هذا الدرس تخضع منصة فيكس روبوتيكس للتغييرات ويتم تحديثها باستمرار حتى تتمكن من استخدام حل بديل "G7.S3.U3.L3.Ex4" في حالة حدوث خطأ على سبيل المثال: قد تتغير زاوية الموقع فجأة من 0 إلى 360 في هذه الحالة لا يمكن للروبوت إنجاز المهمة
لحل هذه المشكلة يمكنك أن تطلب من الطلبة استخدام عنوان الأقراص في لبنة الدرجات بدلاً من زاوية الموضع في لبنة الدرجات



تدريب 3: ذكر الطلبة كيفية استخدام لبنة "اتجاه المواجهة لنظام القيادة بالدرجات" انصحهم باستخدام صورة البرنامج الأخير من هذا الدرس لمساعدتهم على حل هذا التدريب



```

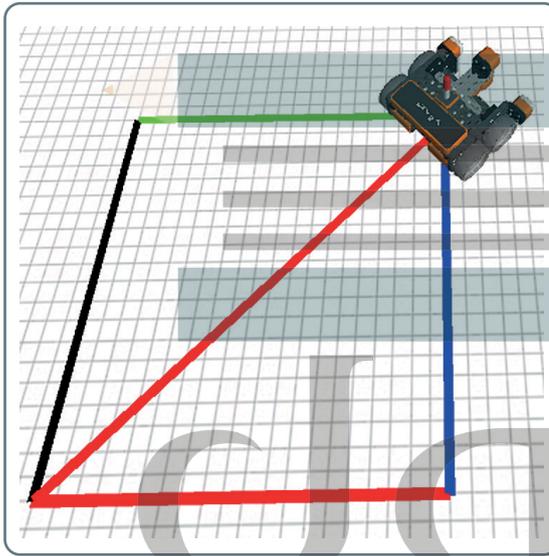
when green flag clicked
  set speed to 30%
  set acceleration to 30%
  move up
  repeat 2
    set heading to degrees
    move 400 mm forward
    turn right 90 degrees
    move 600 mm forward
    turn right 90 degrees
    set heading to 0 degrees
  wait 1 seconds

```

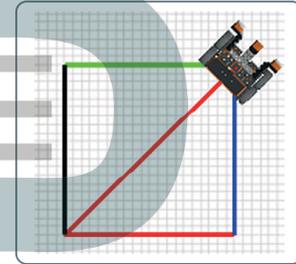
The image shows a Scratch script for a robot. It starts with a 'when green flag clicked' event block. The script then sets the speed to 30% and the acceleration to 30%. It moves the robot up by one unit. A 'repeat' loop with a count of 2 contains the following blocks: 'set heading to degrees' (with a dropdown arrow), 'move 400 mm forward', 'turn right 90 degrees', 'move 600 mm forward', 'turn right 90 degrees', and 'set heading to 0 degrees'. After the loop, there is a 'wait 1 seconds' block.

داخل الحلقة
داخل الحلقة
داخل الحلقة
داخل الحلقة
النهاية

كاميرا التتبع



الكاميرا العلوية



ملاحظة: يمكنك أن تحدد لون القلم في برنامجك وفقاً لموضع الروبوت على محور السينات (X) أو محور الصادات (Y). كما يمكنك استخدام الجمل الشرطية داخل لبنة التكرار للقيام بذلك. ضع في اعتبارك أن كلا الشرطين المختلفين قد يكونان صحيحين في مواضع مختلفة، لأن كل شرطٍ منهما يعتمد على قيمة الإحداثية X أو قيمة الإحداثية Y. في مثل هذه الحالة، سيكون لون القلم هو اللون الموجود في آخر جملة شرطية صائبة في البرنامج.

على سبيل المثال، إذا كان لديك لبنتي إذا () ثم. وكان كلا الشرطين في اللبنتين صحيحين، وكانت الجملة الشرطية الأولى تضبط لون القلم باللون الأخضر، والأخرى تضبطه باللون الأزرق، فإن الروبوت سيرسم باللون الأزرق فقط عند تحركه.

ملاحظة: عند برمجتك للخط القطري الذي يقسم المربع، ستحتاج إلى خفض سرعة نظام الدفع (القيادة) وسرعة انعطاف الروبوت الافتراضي.

في الختام

جدول المهارات

درجة الإتقان		المهارة
لم يتقن	أتقن	
		1. التمييز بين مكونات الروبوت الافتراضي.
		2. استخدام بيئة فيكس كود في آر.
		3. استخدام وحدة تحكم المراقبة ووحدة تحكم العرض.
		4. استخدام الإحداثيات لتحديد موضع حركة الروبوت.
		5. استخدام قلم الروبوت الافتراضي لرسم الخطوط والأشكال المتقدمة.
		6. استخدام التكرارات البرمجية.
		7. جعل الروبوت الافتراضي يتخذ قرارات بناءً على شروط محددة.

المصطلحات

Monitor console	وحدة تحكم المراقبة	Building blocks	اللبنات البرمجية
Playground	ساحة اللعب	Chase camera	كاميرا التتبع
Print console	وحدة تحكم العرض	First person camera	كاميرا الشخص الأول
Top Camera	الكاميرا العلوية	Gyro sensor	مستشعر الجيروسكوب
Virtual robotics	الروبوتات الافتراضية	Location sensing	موقع الاستشعار