1. رتب خطوات الخوارزمية التالية لضبط وتغيير سرعة الروبوت

قم بالتحقق مما إذا كانت قيمة السرعة أكبر من أو يساوي 40

- اذا كان الشرط صحيحاً انتقل إلى الخطوة 7
- اذا كان الشرط خطأ انتقل إلى الخطوة 3

قم بتحريك المحركات الأمامية بقيمة متغير السرعة.

النهاية

اعرض قيمة متغير السرعة على الشاشة.

قم بزيادة قيمة السرعة المتغيرة ب 1 .

البداية

قم بضبط القيمة الأولية لمتغير السرعة إلى قيمة صفر.

حرك المحركات للأمام بالقيمة الحالية لمتغير السرعة.

LIVEWORKSHEETS