

1. رتب خطوات الخوارزمية التالية لضبط وتغيير سرعة الروبوت

ص 130

البداية

1

2 قم بضبط القيمة الأولية لمتغير السرعة إلى قيمة صفر.

3 قم بزيادة قيمة السرعة المتغيرة ب 1 .

4 اعرض قيمة متغير السرعة على الشاشة.

5 حرك المحركات للأمام بالقيمة الحالية لمتغير السرعة.

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

7 قم بتحريك المحركات الأمامية بقيمة متغير السرعة.

8 النهاية

■ إذا كان الشرط صحيحاً انتقل إلى الخطوة 7

■ إذا كان الشرط خاطئاً انتقل إلى الخطوة 3

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

■ إذا كان الشرط صحيحاً انتقل إلى الخطوة 7

■ إذا كان الشرط خاطئاً انتقل إلى الخطوة 3

النهاية

البداية

1 قم بزيادة قيمة السرعة المتغيرة ب 1 .

2 قم بضبط القيمة الأولية لمتغير السرعة إلى قيمة صفر.

3 اعرض قيمة متغير السرعة على الشاشة.

4 قم بتحريك المحركات الأمامية بقيمة متغير السرعة.

5 حرك المحركات للأمام بالقيمة الحالية لمتغير السرعة.

الرؤية: الريادة في توفير فرص تعلم دائمة ومبتكرة وذات جودة عالية للمجتمع

الرسالة: تنظيم ودعم فرص تعلم ذات جودة عالية لكافة المراحل والمستويات بهدف تنمية المعارف والمهارات لكافة أفراد المجتمع القطري بما يناسب إمكاناتهم وقدراتهم