1. رتب خطوات الخوارزمية التالية لضبط وتغيير سرعة الروبوت

1
2
3
4
5
6
7
8

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

البداية

قم بزيادة قيمة السرعة المتغيرة ب 1 .

اعرض قيمة متغير السرعة على الشاشة.

حرك المحركات للأمام بالقيمة الحالية لمتغير السرعة.

قم بضبط القيمة الأولية لمتغير السرعة إلى قيمة صفر.

LIVEWORKSHEETS