



## مشروع تخرج لشعبة نظم المعلومات الإدارية

عنوان

# روبوت ذكي للكشف المبكر عن تسريب الغازات والحرائق

## إعداد الطالب

احمد باهر احمد حسن حواس	عبد العزيز مسعد محمد حسن سرور
سعاد ناجي عبد المجيد ابراهيم	اسراء موسى محمد إبراهيم سالم
هشام احمد منصور احمد عوض	محمد شعبان غازي شعبان حمودة
شهد مصطفى محمد حلمي مصطفى	السيد إبراهيم السيد أبو الوفا السيد
مروان تامر إسماعيل محمد إسماعيل	كريمة على الزغبي علي بلال
وليد رزق رزق سيد احمد زيان	امنية محمود السيد محمد عبد المحسن

## لجنة الإشراف

الأستاذ الدكتور

**أيمن أبو النصر**

أستاذ نظم المعلومات المساعد  
رئيس قسم نظم المعلومات  
الإدارية

الأستاذ الدكتور

**عبد الحميد العيسوي**

أستاذ المحاسبة المساعد ورئيس  
قسم المحاسبة بالمعهد

---

2025



وَعَنَتِ الْوُجُوهُ لِلْحَيِّ الْقَيُومِ وَقَدْ خَابَ مَنْ حَمَلَ ظُلْمًا (111) وَمَنْ  
يَعْمَلُ مِنَ الصَّلَاحَتِ وَهُوَ مُؤْمِنٌ فَلَا يَخَافُ ظُلْمًا وَلَا هَضْمًا  
(112) وَكَذَلِكَ أَنْزَلَنَا قُرْءَانًا عَرَبِيًّا وَصَرَّفَنَا فِيهِ مِنَ الْوَعِيدِ  
لَعَلَّهُمْ يَتَفَقَّنُ أَوْ يُحِدِّثُ لَهُمْ ذِكْرًا (113) فَتَعَلَّمَ اللَّهُ أَكْلَمُ الْحَقِّ  
وَلَا تَعَجَّلْ بِالْقُرْءَانِ مِنْ قَبْلِ أَنْ يُقْضَى إِلَيْكَ وَحْيُهُ وَقُلْ رَبِّ زِدْنِي  
عِلْمًا (114)

سورة طه الآيات من 111: 114

## الشكر والتقدير

إنه ليس لنا، ويثلج صدورنا، ويسرقنا أن نتقدم بأسمى آيات الشكر، وجزيل الاحترام والعرفان، والإعتراف بالجميل إلى أستاذنا ومعلمنا وقدوتنا. العالم الجليل الأستاذ **الدكتور رضا إبراهيم صالح** - عميد المعهد، لما أسداه من توجيهات وآراء قيمة، ونصائح سديدة على مدار سنوات الدراسة، أطال الله بقاءه وأبقى الله نقاوه، وأنقى سريرته وأسر قلبه. زاده الله من واسع فضله وعلمه، وبارك الله فيه وحفظه بحفظه ورعاه وسدد خطاه ورزقه الخير كلّه عاجله وأجله ومتّعه الله بالصحة والعافية

كما يشرفنا ويسعد قلوبنا أن نتقدم بأسمى آيات الشكر، وجزيل الاحترام والعرفان، والإعتراف بالجميل إلى الأستاذة الدكتورة **عبد الحميد العيسوي** - الأستاذ المساعد بقسم المحاسبة. بتفضل سيادته بقبول الإشتراك في لجنة الإشراف على هذا العمل المُتواضع، فقد كان ذلك حلماً وشراً عظيماً لنا، قبل أن يكون فرصة للنهل من علم سيادته الذي لا حدود له، فالله أجزها عننا خيراً ما جزيت به عبادك الصالحين.

وإنه ليعجز اللسان وتنهر الكلمات شكر وتقدير الأستاذ الدكتور **إيمن أبو النصر** - أستاذ نظم المعلومات المساعد رئيس قسم نظم المعلومات الإدارية. فقد أتم الله معروفة ومنته بأن شرفنا به عضواً في لجنة الإشراف على هذا المشروع، وعلى مدار مدة الإشراف لم يكن فقط مرشدًا ومحاجًا بل كان مثالاً للخلق الرفيع، والأدب الجم، والعلم الذي لا حدود له.

## فريق عمل المشروع

إِلَى مَنْ كَانُوا وَمَا زَالُوا مُصْدِرُ إِلْهَامِنَا وَقُوَّتَنَا، إِلَى مَنْ عَلِمُونَا  
أَنَّ النَّجَاحَ لَا يَأْتِي إِلَّا بَعْدَ السُّعْيِ وَالْمُثَابَرَةِ

إلى أباءنا وأمهاتنا

لقد جعلتم من كل لحظة صعبة دافعاً للنجاح، ولم تخلوا علينا  
بالعطاء والحب والتشجيع، نقدم هذا المشروع هدية لكم،  
أنت أنت

**فيفضلكم، تعلمنا أننا قادرون على تحقيق ما يبدو مستحيلاً**

فريق عمل المشروع

# الفهرس

الصفحة	الموضع
2	الأية القرآنية
3	الشكر والتقدير
4	الإهداء
5	الفهرس
7	<b>الفصل الأول</b>
8	<b>المبحث الأول: الإطار العام للمشروع</b>
8	المقدمة
9	المشكلة
9	الأهداف
10	الأهمية
11	الحدود
11	المصطلحات
12	<b>المبحث الثاني: الإطار النظري للمشروع</b>
12	مقدمة
13	تعريف روبوت الكشف عن الغازات ودوره في الحياة الحديثة
15	أهمية الروبوتات في تحسين جودة الحياة
21	التقنيات المستخدمة: الذكاء الاصطناعي، تعلم الآلة، وإنترنت الأشياء
24	التحديات والحلول التقنية لضمان كفاءة وإستدامة روبوتات الأمان
28	التأثيرات الاجتماعية والنفسية لاستخدام روبوتات الكشف عن الغازات والحرائق

32	<b>مستقبل روبوتات الكشف عن الغازات والاتجاهات البحثية الحديثة</b>
34	الاتجاهات البحثية الحديثة نحو تطوير روبوتات الكشف عن الغازات
35	<b>ملخص الفصل</b>
<b>36</b>	<b>الفصل الثاني: الإطار العلمي</b>
39	التحليل والتصميم
56	التنفيذ والاختبار
<b>61</b>	<b>المراجع</b>

---



# الفصل الأول

## المبحث الأول: الإطار العام للمشروع

### أولاً: المقدمة

يشهد العالم المعاصر تطوراً متسارعاً في مجالات التكنولوجيا الرقمية، وأنظمة المراقبة، والذكاء الاصطناعي، وهو ما أدى إلى ظهور تطبيقات جديدة تسهم بشكل مباشر في حماية الإنسان وممتلكاته. ومن أبرز هذه التطبيقات الروبوتات المخصصة للكشف المبكر عن الأخطار البيئية والغازات الضارة والحرائق وقد أصبحت مشكلة تسرب الغازات واندلاع الحرائق إحدى القضايا التي تهدد السلامة العامة في البيوت، والمنشآت الصناعية، والمخازن، والمعامل، والمستشفيات، وغيرها من البيئات الحساسة التي تتطلب مراقبة دقة ومستمرة. وفي ظل الاعتماد المتزايد على مصادر الطاقة المختلفة مثل الغاز الطبيعي وغاز البترول المُسال، وتعدد الأجهزة الكهربائية في المنازل، بات من الضروري توفير أنظمة حماية قادرة على اكتشاف الخطر في لحظاته الأولى قبل تحوله إلى كارثة.

وفي هذا السياق يأتي هذا المشروع الأكاديمي بعنوان "تصميم روبوت ثابت للكشف المبكر عن الغازات والحرائق باستخدام أردوينو" Nano ، ليقدم نموذجاً تقنياً قادرًا على رصد الغازات القابلة للاشتعال والغازات السامة وارتفاع درجات الحرارة، ومن ثم إصدار إنذار مبكر يساعد في تجنب المخاطر.

ويعتمد المشروع على مزيج من المكونات الإلكترونية وحساسات القياس الدقيقة، إلى جانب خوارزميات برمجة تضمن استجابة سريعة ودقيقة عند اكتشاف أي تغير غير طبيعي في البيئة المحيطة.

تبعد أهمية هذا المشروع من كونه يقدم حلًّا بسيطًا، منخفض التكلفة، سهل الصيانة، وقابلًا للتطوير، ليخدم شريحة واسعة من مستخدمي المنازل، والعمال في المنشآت الصناعية، وأصحاب الشركات، والطلاب في مجالات الهندسة والعلوم، بل ويمثل أيضًا قاعدة لتطوير أنظمة أكثر تقدماً تعتمد على تقنيات الذكاء الاصطناعي وإنترنت الأشياء.

وبذلك يكون هذا المشروع مساهمة علمية وتطبيقية لدعم ثقافة الأمان والوقاية داخل المجتمع، وفتح المجال أمام مزيد من الأبحاث والابتكارات في هذا المجال.

## **ثانيًا: المشكلة**

تبعد مشكلة هذا المشروع عن التحديات الكبيرة التي تواجه الأفراد والمنشآت في التعامل مع مخاطر تسرب الغازات والحرائق.

ويمكن توضيح أبعاد المشكلة على النحو التالي:

- تسرب الغازات القابلة للاشتعال:
- الغازات السامة والخانقة:
- الحرائق الداخلية المفاجئة:
- عدم وجود مراقبة آنية:
- ارتفاع تكفة أنظمة المراقبة التجارية:

## **ثالثًا: أهداف المشروع**

يسعى المشروع إلى تحقيق مجموعة من الأهداف العلمية والتطبيقية التي تضمن بناء نموذج عملي فعال ومتكملاً. ويمكن تقسيم هذه الأهداف إلى أهداف رئيسية وأهداف فرعية.

### **الأهداف الرئيسية**

1. تصميم وتنفيذ روبوت ثابت يعتمد على لوحة Arduino Nano قادر على مراقبة الغازات والحرائق بدقة عالية.
2. تطوير نظام اكتشاف مبكر قادر على إصدار إنذار لحظي يمنع حدوث الأخطار أو يحدّ من آثارها.
3. تحقيق الدقة والاستجابة السريعة في قراءة البيانات من الحساسات وتحليلها.

### **الأهداف الفرعية**

1. استخدام حساسات متعددة للكشف عن أنواع مختلفة من الغازات ودرجات الحرارة.
2. إظهار القراءات على شاشة رقمية لزيادة وضوح البيانات للمستخدم.
3. إضافة إنذار صوتي وصوتي للتنبيه الفوري.
4. تصميم دائرة إلكترونية مستقرة وسهلة الصيانة.
5. كتابة كود برمجي قابل للتعديل والتطوير مستقبلاً.

---

## رابعاً: أهمية المشروع

يحمل المشروع أهمية علمية، تطبيقية، اقتصادية، ومجتمعية واضحة، يمكن توضيحها كالتالي:

### الأهمية العلمية

يوفر المشروع تطبيقاً دمج بين البرمجة والدوائر الإلكترونية والروبوتات. يمكن للطلاب والباحثين من فهم آليات عمل حساسات الغاز وتفسير قراءاتها. يمهد لتطوير مشاريع أكثر تقدماً تعتمد على خوارزميات البرمجة الذكية.

### الأهمية الاقتصادية

يُعد المشروع بديلاً منخفض التكلفة للأنظمة التجارية المستوردة. يمكن تحويل التصميم إلى منتج محلي ينافس في السوق. يساعد المصانع والمخازن على تقليل خسائر الحرائق والانفجارات وبالتالي خفض التكاليف التشغيلية.

### الأهمية المجتمعية

يساهم في حماية الأسر داخل المنازل من الغازات السامة أو القابلة للاشتعال. يقلل من مخاطر الحرائق المفاجئة، خصوصاً في الأماكن ذات الازدحام السكاني. يعزز ثقافة الأمان والوقاية في المجتمع.

### الأهمية الصحية

الكشف المبكر عن الغازات السامة يعزز حماية الجهاز التنفسي للإنسان. يمنع التعرض للغازات التي قد تسبب الاختناق أو الضرر الدائم.

---

## خامسًا: حدود المشروع

يقتصر نطاق هذا المشروع على مجموعة من الحدود التي تم تحديدها وفقًا لطبيعة مشروع التخرج والإمكانات المتاحة، ومن أبرزها:

- التركيز على عدد محدد من الغازات الشائعة والخطيرة.
- تطبيق النموذج داخل بيئات مغلقة أو شبه مغلقة.
- الاعتماد على مكونات إلكترونية متاحة و المناسبة للتكلفة.
- عدم التوسع في التطبيقات العسكرية أو النووية المتخصصة.
- الروبوت ثابت ولا يتضمن أي نظام حركة.
- لا يحتوي المشروع على نظام إطفاء آلي، بل يقتصر على الكشف والإنذار.
- التركيز على البيئات الداخلية فقط.

النسخة الحالية من المشروع لا تعتمد على الاتصال اللاسلكي إلا في التوسعات المستقبلية.

## سادسًا: التعريف والمصطلحات

**الروبوت (Robot)** جهاز إلكتروني مبرمج لتنفيذ مهمة أو مجموعة مهام دون تدخل بشري مباشر.

**أردوينو (Arduino)** منصة إلكترونية مفتوحة المصدر تُستخدم لبناء مشاريع تفاعلية باستخدام متحكمات دقيقة.

**حساس الغاز (Gas Sensor)** مستشعر إلكتروني يقوم بقياس تركيز الغاز في الهواء وتحويله إلى إشارة كهربائية.

**MQ Sensors** سلسلة من حساسات الغاز تعتمد على تغيير مقاومة مادة شبه موصلة عند تعرضها للغازات.

**الإنذار (Alarm)** إشارة صوتية أو ضوئية تُطلق لتبيه المستخدم بوجود خطر محتمل.

## المبحث الثاني: الإطار النظري للمشروع

### المقدمة

يُعد الإطار النظري الركيزة الأساسية لأي بحث علمي أو مشروع تطبيقي، حيث يوفر الخلفيّة العلمية والمفاهيم النظرية التي يستند إليها المشروع، ويساعد على فهم طبيعة المشكلة وأبعادها المختلفة، كما يوضح الأسس العلمية والتكنولوجية التي بُني عليها الحل المقترن. ويأتي هذا المبحث لعرض الإطار النظري لمشروع الروبوت الذكي للكشف المبكر عن الغازات، من خلال استعراض المفاهيم الأساسية المرتبطة بروبوتات الكشف، ودورها في الحياة الحديثة، وأهميتها في تحسين جودة الحياة، إضافة إلى توضيح التقنيات الحديثة التي تعتمد عليها، والتحديات المصاحبة لتطبيقاتها.

ومع التطور السريع في مجالات الذكاء الاصطناعي والروبوتات، لم تعد الروبوتات مجرد أدوات ميكانيكية لتنفيذ أوامر محددة مسبقاً، بل أصبحت أنظمة ذكية قادرة على الاستشعار، والتحليل، واتخاذ القرار، والتعلم من البيئة المحيطة. وقد أدى هذا التطور إلى توسيع نطاق استخدام الروبوتات ليشمل مجالات حيوية تمس حياة الإنسان بشكل مباشر، مثل الرعاية الصحية، الصناعة، الأمن، والسلامة. ويُعد مجال السلامة والكشف المبكر عن المخاطر من أكثر المجالات التي استفادت من التطور في تقنيات الروبوتات الذكية، حيث أصبحت الروبوتات تلعب دوراً محورياً في تقليل المخاطر البشرية، وتحسين سرعة الاستجابة للحوادث، والحد من الخسائر الناتجة عن الكوارث. ويُعتبر الكشف المبكر عن الغازات السامة والقابلة للاشتعال أحد التطبيقات الحيوية لهذه الروبوتات، نظراً لما تمثله هذه الغازات من خطر مباشر على حياة الإنسان والبيئة.

ويهدف هذا المبحث إلى تقديم تصور شامل ومتكملاً حول الأسس النظرية التي يقوم عليها مشروع الروبوت الذكي للكشف المبكر عن الغازات، بما يساهم في بناء قاعدة معرفية قوية تمهد لانتقال إلى الإطار العملي للمشروع في الفصل الثاني، والذي يتناول مراحل التحليل، التصميم، التنفيذ، والاختبار.

## تعريف روبوت الكشف عن الغازات ودوره في الحياة الحديثة

يُعرف روبوت الكشف عن الغازات على أنه نظام ذكي مُصمم خصيصاً لرصد وتحليل تركيزات الغازات المختلفة في البيئة المحيطة، سواء كانت غازات سامة، أو خانقة، أو قابلة للاشتعال، وذلك باستخدام مجموعة من الحساسات الإلكترونية المتخصصة، ووحدات معالجة ذكية، وأنظمة اتصال حديثة. ويتميز هذا النوع من الروبوتات بقدرتها على العمل بشكل ذاتي أو شبه ذاتي، دون الحاجة إلى تدخل بشري مباشر، خاصة في البيئات الخطرة أو غير الآمنة.

ويعتمد روبوت الكشف عن الغازات في عمله على مبدأ الاستشعار البيئي، حيث تقوم الحساسات المثبتة عليه بقياس نسب الغازات في الهواء بشكل مستمر، ثم إرسال هذه البيانات إلى وحدة المعالجة المركزية داخل الروبوت. تقوم هذه الوحدة بتحليل البيانات باستخدام خوارزميات ذكية لتحديد ما إذا كانت القيم المقاسة ضمن الحدود الآمنة أم تجاوزت المستويات المسموح بها، وفي حالة اكتشاف أي خلل أو تسرب غير طبيعي، يقوم الروبوت بإصدار إنذار فوري أو إرسال إشعارات إلى الجهات المعنية.

ولا يقتصر دور روبوت الكشف عن الغازات على مجرد الرصد والإإنذار، بل يمتد ليشمل التحليل والتنبؤ واتخاذ القرار، حيث يمكن للأنظمة المتقدمة تحديد نوع الغاز المتسرّب، ومستوى خطورته، ومكان التسرب بدقة نسبية، بل وقد تقترح إجراءات وقائية أو تصحيحية، مثل إيقاف مصدر الغاز، أو تشغيل أنظمة التهوية، أو عزل المنطقة المتضررة.

وفي الحياة الحديثة، أصبح لروبوتات الكشف عن الغازات دور متزايد الأهمية، نتيجة التوسع الكبير في المنشآت الصناعية، واستخدام الغازات في مجالات متعددة مثل الطاقة، التصنيع، الرعاية الصحية، والتخزين. ففي المصانع والمخازن ومحطات الوقود، تمثل هذه الروبوتات خط الدفاع الأول ضد الحوادث المحتملة، حيث تعمل على المراقبة المستمرة وتقليل الاعتماد على العنصر البشري في البيئات عالية الخطورة.

كما تلعب روبوتات الكشف عن الغازات دوراً مهماً في البيئات السكنية الحديثة، خاصة مع انتشار أنظمة المنازل الذكية، حيث يمكن دمجها ضمن منظومة متكاملة

---

تهدف إلى رفع مستوى الأمان داخل المنازل والمباني. ويساهم ذلك في تقليل الحوادث المنزلية الناتجة عن تسرب الغاز، والتي تعد من أكثر أسباب الحرائق شيوعاً.

وفي المجال الصحي، تُستخدم هذه الروبوتات في المستشفيات والمعامل والمخبرات لرصد أي تسرب للغازات الطبيعية أو الكيميائية، مما يضمن سلامة المرضى والعاملين. كما تُستخدم في حالات الطوارئ والكوارث، مثل الحرائق أو انهيارات المباني، حيث يمكنها الدخول إلى مناطق غير آمنة لتحديد وجود غازات سامة قبل إرسال فرق الإنقاذ.

ومع تطور تقنيات الذكاء الاصطناعي وإنترنت الأشياء، أصبح روبوت الكشف عن الغازات عنصراً أساسياً في منظومات المدن الذكية، حيث يتم ربطه بأنظمة مركزية لجمع البيانات وتحليلها على نطاق واسع، مما يتبع تتبع أنماط التسرب، وتحليل المخاطر، واتخاذ قرارات استراتيجية لتحسين إجراءات السلامة على المدى الطويل.

وبذلك يمكن القول إن روبوت الكشف عن الغازات لم يعد مجرد أداة تقنية، بل أصبح جزءاً لا يتجزأ من البنية التحتية الحديثة للسلامة والأمان، ودعامة أساسية في حماية الإنسان والبيئة، وتحقيق الاستدامة في ظل التحديات المتزايدة التي تفرضها الحياة المعاصرة.

## أهمية الروبوتات في تحسين جودة الحياة

أصبحت الروبوتات في العصر الحديث من أهم الأدوات التكنولوجية التي ساهمت بشكل مباشر في تحسين جودة حياة الإنسان، وذلك نتيجة لقدرتها على أداء المهام الصعبة، المتكررة، أو الخطرة بكفاءة ودقة تفوق القدرات البشرية في كثير من الأحيان. ومع التقدم المستمر في مجالات الذكاء الاصطناعي، والاستشعار، والتحكم، لم يعد دور الروبوتات مقتصرًا على الاستخدامات الصناعية التقليدية، بل امتد ليشمل مجالات متعددة تمس حياة الإنسان اليومية بشكل مباشر، مثل الصحة، السلامة، الأمان، البيئة، والخدمات العامة.

وتكمّن أهمية الروبوتات في كونها تقلل من المخاطر التي يتعرض لها الإنسان أثناء أداء المهام الخطرة، حيث يتم استبدال الوجود البشري المباشر بأنظمة آلية قادرة على العمل في ظروف قاسية أو غير آمنة، مثل البيئات الملوثة، أو الأماكن المغلقة، أو المناطق التي تحتوي على غازات سامة أو قابلة للاشتعال. ويساهم هذا الدور في خفض معدلات الإصابات والوفيات الناتجة عن الحوادث الصناعية أو البيئية، مما ينعكس بشكل إيجابي على صحة الإنسان وسلامته النفسية والجسدية.

وفي مجال السلامة والأمان، تلعب الروبوتات دورًا محوريًا في الكشف المبكر عن المخاطر، والاستجابة السريعة للحوادث، والحد من آثار الكوارث. فالروبوتات الذكية، مثل روبوتات الكشف عن الغازات، تعمل على المراقبة المستمرة للبيئة المحيطة، وتحليل البيانات لحظياً، وإطلاق التنبؤات عند اكتشاف أي خلل، وهو ما يتتيح اتخاذ إجراءات وقائية قبل تفاقم الخطر. هذا النوع من التدخل الاستباقي يُعد أحد أهم العوامل التي تساهم في حماية الأرواح وتقليل الخسائر.

كما تسهم الروبوتات في تحسين جودة الحياة داخل البيئات الصناعية، من خلال رفع كفاءة الإنتاج، وتقليل الأخطاء البشرية، وتحسين ظروف العمل. فبدلاً من تعريض العمال لمخاطر مباشرة أثناء التعامل مع المواد الخطرة أو الغازات، تقوم الروبوتات بتنفيذ هذه المهام بدقة وأمان، مما يعزز من استدامة بيئة العمل ويزيد من إنتاجية المؤسسات.

وفي البيئات السكنية، أصبح للروبوتات دور متزايد في تحسين مستوى الأمان والراحة، خاصة مع انتشار مفهوم المنازل الذكية. حيث يمكن دمج روبوتات وأنظمة

---

ذكية للكشف عن تسرب الغاز أو الدخان ضمن منظومة متكاملة تهدف إلى حماية الأفراد، لا سيما الأطفال وكبار السن، الذين قد لا يتمكنون من الاستجابة السريعة في حالات الطوارئ. ويساهم ذلك في تقليل الحوادث المنزلية وتعزيز الشعور بالأمان داخل المجتمع.

ومن الناحية الصحية، أدت الروبوتات دوراً مهماً في تحسين جودة الحياة من خلال تقليل تعرض العاملين في المجال الطبي للمخاطر الكيميائية أو البيولوجية. ففي المستشفيات والمعامل، تُستخدم الروبوتات لمراقبة البيئات الحساسة، والكشف عن أي تسرب للغازات الطبية أو المواد الكيميائية، مما يضمن سلامة المرضى والعاملين على حد سواء. كما تسهم هذه الأنظمة في الحفاظ على معايير السلامة والجودة داخل المنشآت الصحية.

أما على المستوى البيئي، فتسهم الروبوتات الذكية في الحد من التلوث الناتج عن تسرب الغازات الضارة إلى البيئة، حيث تعمل على اكتشاف التسربات في مراحلها المبكرة، ومنع انتشارها في الهواء أو التربة. ويساعد ذلك في حماية الموارد الطبيعية، والحفاظ على صحة الإنسان والكائنات الحية، ودعم الجهود العالمية لتحقيق التنمية المستدامة.

وتحتاج القدرة على العمل المستمر دون انقطاع من أبرز مزايا الروبوتات التي تتعكس بشكل مباشر على جودة الحياة، حيث يمكن للروبوتات العمل على مدار الساعة دون تأثير بالإجهاد أو التعب، مما يضمن استمرارية المراقبة والحماية في جميع الأوقات. كما تقلل هذه الخاصية من الاعتماد على العنصر البشري في المهام الروتينية، وتتيح توجيه الجهود البشرية نحو المهام الإبداعية والتحليلية.

ومن الناحية الاقتصادية، تسهم الروبوتات في تقليل التكاليف على المدى الطويل، من خلال خفض الخسائر الناتجة عن الحوادث، وتقليل تكاليف الصيانة والإصلاح، وتحسين كفاءة استخدام الموارد. ويؤدي ذلك إلى تحسين الأداء الاقتصادي للمؤسسات، ورفع مستوى المعيشة بشكل غير مباشر.

كما أن انتشار الروبوتات الذكية يعزز من ثقافة الاعتماد على التكنولوجيا في حل المشكلات، ويزيد منوعي المجتمع بأهمية الوقاية والسلامة، بدلاً من الاعتماد على

---

رد الفعل بعد وقوع الحوادث. ويساهم هذا التحول الثقافي في بناء مجتمعات أكثر أماناً واستعداداً لمواجهة المخاطر.

وبناءً على ما سبق، يمكن القول إن الروبوتات تمثل عنصراً أساسياً في تحسين جودة الحياة في العصر الحديث، لما لها من دور فعال في حماية الإنسان، وتقليل المخاطر، وتحسين الكفاءة، ودعم الاستدامة. ويُعد مشروع الروبوت الذكي للكشف المبكر عن الغازات نموذجاً تطبيقياً واضحاً لهذا الدور، حيث يجمع بين التقدم التكنولوجي والهدف الإنساني في آنٍ واحد.

ومن الجوانب المهمة التي تُبرز دور الروبوتات في تحسين جودة الحياة، قدرتها على التعامل مع المواقف الطارئة والأزمات بشكل أكثر فاعلية مقارنة بالأنظمة التقليدية. ففي حالات تسرب الغازات أو اندلاع الحرائق، يكون عامل الزمن عنصراً حاسماً في تقليل الخسائر، وتتميز الروبوتات الذكية بسرعة الاستجابة واتخاذ القرار دون تأخير ناتج عن الخوف أو التردد البشري، مما يزيد من فرص السيطرة على الموقف في مراحله الأولى.

كما تسهم الروبوتات في تعزيز مفهوم السلامة الوقائية، والذي يعتمد على التنبؤ بالمخاطر قبل وقوعها بدلاً من التعامل معها بعد حدوثها. فالروبوتات الذكية، من خلال تحليل البيانات المتراكمة، تستطيع التعرف على الأنماط غير الطبيعية، والتنبؤ باحتمالية حدوث خلل أو تسرب، وهو ما يتتيح اتخاذ إجراءات استباقية تقلل من احتمالات وقوع الحوادث. ويُعد هذا التحول من الأساليب التفاعلية إلى الأساليب الاستباقية أحد أهم عوامل تحسين جودة الحياة في المجتمعات الحديثة.

وفي إطار تحسين بيئة العمل، تساهم الروبوتات في خلق بيئات أكثر أماناً وصحة للعاملين، خاصة في القطاعات الصناعية التي تتعامل مع مواد خطيرة. فبدلاً من تعريض العمال لمستويات عالية من المخاطر، تقوم الروبوتات بأداء المهام الخطيرة، بينما يقتصر دور الإنسان على المراقبة والإشراف. ويؤدي ذلك إلى تقليل الإجهاد البدني والنفسي للعاملين، وتحسين رضاهم الوظيفي، ورفع كفاءة الأداء العام للمؤسسة.

---

كما تمتد أهمية الروبوتات إلى دعم الفئات الأكثر عرضة للمخاطر داخل المجتمع، مثل كبار السن، وذوي الاحتياجات الخاصة، والأطفال. ففي البيئات السكنية، يمكن للأنظمة الروبوتية الذكية أن تعمل كوسيلة حماية إضافية لهذه الفئات، من خلال الكشف المبكر عن المخاطر وإطلاق التنببيهات، أو التواصل مع جهات الطوارئ تلقائياً، مما يقلل من احتمالات وقوع الحوادث ويعزز الشعور بالأمان داخل الأسرة.

وعلى صعيد المجتمعات الحضرية، تلعب الروبوتات دوراً مهماً في دعم مفهوم المدن الذكية، حيث يتم دمجها ضمن شبكات متكاملة لمراقبة البيئة والبنية التحتية. ويساهم ذلك في تحسين جودة الحياة على نطاق واسع، من خلال تقليل الحوادث، وتحسين إدارة الموارد، وتعزيز الاستدامة البيئية. وتُعد روبوتات الكشف عن الغازات جزءاً أساسياً من هذه المنظومة، لما لها من دور مباشر في حماية السكان والبيئة.

ومن الناحية التعليمية والتوعوية، يسهم انتشار الروبوتات الذكية في رفع مستوى الوعي المجتمعي بأهمية السلامة والوقاية، حيث تصبح التكنولوجيا وسيلة تعليمية تساعد الأفراد على فهم المخاطر المحتملة وكيفية التعامل معها. كما تشجع هذه التقنيات على تبني ثقافة الابتكار والاعتماد على الحلول الذكية، مما ينعكس إيجابياً على تطور المجتمع ككل.

ولا يمكن إغفال الأثر النفسي الإيجابي لاستخدام الروبوتات في مجال السلامة، حيث يؤدي وجود أنظمة ذكية للمراقبة والكشف المبكر إلى تقليل مستويات القلق والخوف لدى الأفراد، خاصة في البيئات المعرضة للمخاطر. ويعزز هذا الشعور بالأمان الاستقرار النفسي والاجتماعي، وهو عنصر أساسي من عناصر جودة الحياة.

وبالإضافة إلى ذلك، تساهم الروبوتات في دعم الاستدامة الاقتصادية والاجتماعية، من خلال تقليل الخسائر الناتجة عن الحوادث، والحفاظ على استمرارية العمل والإنتاج. ويؤدي ذلك إلى تحسين مستوى المعيشة بشكل غير مباشر، وتعزيز قدرة المجتمعات على مواجهة التحديات المستقبلية.

---

ومن خلال ما سبق، يتضح أن أهمية الروبوتات في تحسين جودة الحياة لا تقتصر على جانب واحد، بل تمتد لتشمل أبعاداً إنسانية، اجتماعية، اقتصادية، وبيئية متكاملة. ويعكس مشروع الروبوت الذكي للكشف المبكر عن الغازات هذا الدور الشامل، حيث يجمع بين التقدم التكنولوجي وحماية الإنسان، ويفيد على أهمية تبني الحلول الذكية كخيار استراتيجي لتحسين جودة الحياة في العصر الحديث.

ومن الزوايا المهمة التي تبرز دور الروبوتات في تحسين جودة الحياة أيضاً، مساحتها في تقليل الاعتماد على ردود الفعل البشرية المتأخرة، والتي كثيراً ما تكون سبباً رئيسياً في تفاقم الأزمات. فالإنسان بطبيعته قد يتاخر في الاستجابة نتيجة الخوف أو نقص المعلومات أو سوء التقدير، بينما تعتمد الروبوتات الذكية على معطيات رقمية دقيقة، وتحليل فوري للبيانات، مما يتتيح اتخاذ قرارات أسرع وأكثر دقة في المواقف الحرجية.

كما أن الروبوتات تلعب دوراً حيوياً في تحسين جودة الحياة من خلال تعزيز مبدأ الاستمرارية في العمل والمراقبة. ففي الأنظمة التقليدية، تعتمد عمليات المراقبة على التواجد البشري الذي قد ينقطع بسبب الإجازات أو الإرهاق أو نقص الكوادر، بينما تستطيع الروبوتات العمل على مدار الساعة دون توقف، وهو ما يضمن مستوى ثابتاً من الأمان والسلامة، خاصة في المنشآت الحيوية التي لا تحتمل أي انقطاع في أنظمة الحماية.

وفي إطار إدارة المخاطر، تساهم الروبوتات في تحسين عملية اتخاذ القرار على المستويين التشغيلي والاستراتيجي، حيث يتم جمع كميات كبيرة من البيانات المتعلقة بالبيئة المحيطة، وتحليلها لاستخلاص مؤشرات دقيقة حول مستوى الخطورة. وتساعد هذه البيانات في وضع خطط وقائية أكثر كفاءة، وتطوير سياسات سلامية مبنية على أسس علمية، وهو ما ينعكس إيجابياً على جودة الحياة داخل المؤسسات والمجتمع ككل.

كما تمتد أهمية الروبوتات إلى دعم خطط الطوارئ وإدارة الأزمات، حيث يمكن استخدامها كأدوات مساعدة لفرق الإنقاذ والإطفاء، من خلال توفير معلومات دقيقة

---

عن طبيعة الخطر قبل التدخل البشري. ويساهم ذلك في حماية رجال الطوارئ أنفسهم، وتقليل المخاطر التي قد يتعرضون لها أثناء أداء مهامهم، وهو ما يُعد أحد الجوانب المهمة لتحسين جودة الحياة المهنية للعاملين في هذه القطاعات.

ومن الناحية الاجتماعية، يسهم انتشار الروبوتات الذكية في تعزيز الثقة في الأنظمة التكنولوجية الحديثة، وزيادة تقبل المجتمع لاستخدام الحلول الذكية في مواجهة المشكلات اليومية. ويؤدي هذا التقبل إلى رفع مستوى الوعي بأهمية الابتكار، وتشجيع الأفراد والمؤسسات على الاستثمار في التقنيات الحديثة التي تهدف إلى تحسين مستوى المعيشة والأمان.

كما أن للروبوتات دوراً غير مباشر في تحسين جودة الحياة من خلال دعم الاستدامة طويلة المدى، حيث تساعد في تقليل الهدر في الموارد، وتحسين كفاءة استخدام الطاقة، والحد من الأضرار البيئية الناتجة عن الحوادث. ويفيد هذا الجانب من أهم التحديات التي تواجه المجتمعات الحديثة، خاصة في ظل التغيرات البيئية والمناخية المتتسعة.

ولا يمكن إغفال الأثر الإيجابي للروبوتات على الجانب النفسي للأفراد، حيث يسهم وجود أنظمة ذكية للحماية والمراقبة في تقليل الشعور بعدم الأمان، خاصة في البيئات الصناعية أو السكنية عالية الخطورة. ويؤدي هذا الشعور بالاطمئنان إلى تحسين الصحة النفسية، وزيادة الشعور بالاستقرار، وهو عنصر أساسي من عناصر جودة الحياة.

وبالإضافة إلى ذلك، تساهم الروبوتات في تحسين جودة الحياة من خلال دعم الابتكار والتقدم العلمي، حيث تمثل منصات تطبيقية تجمع بين عدة مجالات علمية، مثل الهندسة، علوم الحاسوب، والذكاء الاصطناعي. ويؤدي ذلك إلى إعداد كوادر بشرية مؤهلة قادرة على التعامل مع التكنولوجيا الحديثة، مما ينعكس إيجابياً على سوق العمل ومستقبل التنمية.

## **التقنيات المستخدمة: الذكاء الاصطناعي، تعلم الآلة، وإنترنت الأشياء**

يعتمد مشروع الروبوت الذكي للكشف المبكر عن الغازات على تكامل مجموعة من التقنيات الحديثة التي تشكل الأساس العلمي والتقني لعمل النظام بكفاءة ودقة عالية. ويُعد هذا التكامل بين الذكاء الاصطناعي، تعلم الآلة، وإنترنت الأشياء أحد أهم العوامل التي تميز الأنظمة الذكية الحديثة عن أنظمة الكشف التقليدية، حيث يتتيح للروبوت القدرة على الاستشعار، التحليل، اتخاذ القرار، والتواصل في الوقت الفعلي.

### **أولاً: الذكاء الاصطناعي (Artificial Intelligence)**

يُعد الذكاء الاصطناعي الركيزة الأساسية في هذا المشروع، حيث يستخدم لتمكين الروبوت من محاكاة بعض القدرات العقلية للإنسان، مثل التحليل، الاستنتاج، واتخاذ القرار. ففي أنظمة الكشف التقليدية، يقتصر دور الجهاز على قراءة القيم وإطلاق إنذار عند تجاوز حد معين، بينما يتتيح الذكاء الاصطناعي للروبوت فهم البيانات بشكل أعمق، وربطها بالسياق البيئي المحيط.

يعتمد الروبوت الذكي على خوارزميات ذكاء اصطناعي لتحليل بيانات الحساسات الواردة باستمرار، ومقارنتها بالقيم المرجعية، وتحديد مستوى الخطورة بدقة. كما يمكن للنظام التمييز بين الحالات الطبيعية والتغيرات غير الطبيعية في تركيز الغازات، مما يقلل من احتمالية الإنذارات الخاطئة، وهي إحدى المشكلات الشائعة في الأنظمة التقليدية.

كما يساهم الذكاء الاصطناعي في دعم عملية اتخاذ القرار، حيث يمكن للنظام اقتراح إجراءات وقائية مناسبة بناءً على مستوى الخطر، مثل إطلاق إنذار تدريجي، أو إرسال إشعارات عاجلة، أو تفعيل أنظمة تهوية، أو عزل المنطقة المتضررة. ويعود ذلك إلى تحسين سرعة الاستجابة وتقليل الأضرار المحتملة.

---

## **ثانياً: تعلم الآلة (Machine Learning)**

يُعد تعلم الآلة أحد فروع الذكاء الاصطناعي التي تلعب دوراً محورياً في تطوير أداء الروبوت الذكي مع مرور الوقت. ويعتمد تعلم الآلة على تدريب النظام باستخدام بيانات سابقة، مما يمكّنه من التعرف على الأنماط المتكررة، والتنبؤ بالحالات المستقبلية بناءً على الخبرات السابقة.

في مشروع الروبوت الذكي للكشف عن الغازات، يُستخدم تعلم الآلة لتحسين دقة الكشف، حيث يتم تدريب النموذج على بيانات تمثل حالات طبيعية وحالات تسرب مختلفة. ومع تكرار التشغيل، يصبح النظام أكثر قدرة على التمييز بين التغيرات البسيطة غير الخطيرة والتغيرات التي تمثل خطراً حقيقياً.

كما يساعد تعلم الآلة في التنبؤ المبكر بالحوادث، حيث يمكن للنظام ملاحظة تغيرات تدريجية في تركيز الغازات تشير إلى احتمالية حدوث تسرب في المستقبل القريب، حتى قبل وصول القيم إلى الحدود الخطيرة. ويعُد هذا الجانب من أهم مزايا الأنظمة الذكية، حيث يدعم مفهوم السلامة الوقائية بدلاً من الاكتفاء برد الفعل بعد وقوع الحادث.

إضافة إلى ذلك، يساهم تعلم الآلة في تحسين أداء الروبوت في البيئات المختلفة، حيث يمكنه التكيف مع الظروف البيئية المتغيرة، مثل اختلاف درجات الحرارة أو الرطوبة، والتي قد تؤثر على قراءات الحساسات.

## **ثالثاً: إنترنت الأشياء (Internet of Things)**

تمثل تقنية إنترنت الأشياء عنصر الربط والتكميل بين الروبوت الذكي وبقية الأنظمة الرقمية، حيث تتيح ربط الروبوت بشبكات الاتصال والأنظمة المركزية لتبادل البيانات في الوقت الفعلي. ويعتمد الروبوت على هذه التقنية لإرسال بيانات الاستشعار إلى منصات خارجية، مثل الحواسيب أو الهواتف الذكية أو الخوادم السحابية.

---

ومن خلال إنترنت الأشياء، يمكن مراقبة الروبوت عن بعد، وعرض بيانات الغازات بشكل لحظي، واستقبال التنبيةات والإشعارات فور حدوث أي خلل. كما تتيح هذه التقنية تخزين البيانات التاريخية، وتحليلها لاحقاً لاستخلاص مؤشرات مهمة تساعد في تحسين إجراءات السلامة واتخاذ قرارات استراتيجية.

كما يساهم إنترنت الأشياء في دمج الروبوت ضمن منظومات أكبر، مثل أنظمة السلامة الصناعية أو المدن الذكية، حيث يمكن للروبوت التواصل مع أجهزة أخرى، مثل أنظمة الإنذار أو أنظمة التهوية، والعمل بشكل متكامل لتحقيق أعلى مستوى من الأمان.

### **التكامل بين التقنيات الثلاث**

تبعد القوة الحقيقية للنظام من التكامل بين الذكاء الاصطناعي، تعلم الآلة، وإنترنت الأشياء، حيث يعمل كل عنصر منها على دعم الآخر. فالذكاء الاصطناعي يوفر القدرة على التحليل واتخاذ القرار، وتعلم الآلة يحسن الأداء بمرور الوقت، بينما يتتيح إنترنت الأشياء التواصل والمراقبة عن بعد.

ويؤدي هذا التكامل إلى إنشاء نظام ذكي متكامل قادر على العمل بكفاءة عالية، والتكيف مع البيئات المختلفة، والاستجابة السريعة للمخاطر، وهو ما يجعل الروبوت الذكي للكشف عن الغازات حلاً متقدماً مقارنة بالأنظمة التقليدية.

## **التحديات والحلول التقنية لضمان كفاءة واستدامة روبوتات الأمان**

على الرغم من التطور الكبير في مجال الروبوتات الذكية وأنظمة الكشف المبكر عن المخاطر، إلا أن تصميم وتنفيذ روبوتات الأمان، خاصة روبوتات الكشف عن الغازات، يواجهه مجموعة من التحديات التقنية والعملية التي قد تؤثر على كفاءة النظام واستدامته على المدى الطويل. وتكون أهمية دراسة هذه التحديات في كونها تمثل الأساس لتطوير حلول فعالة تضمن استمرارية عمل الروبوت بدقة وكفاءة في مختلف البيئات.

### **أولاً: تحديات دقة الحساسات وموثوقية القياس**

تُعد الحساسات العنصر الأساسي في روبوتات الكشف عن الغازات، حيث تعتمد دقة النظام بالكامل على جودة القراءات التي توفرها هذه الحساسات. ومن أبرز التحديات المرتبطة بها تأثيرها بالعوامل البيئية مثل درجة الحرارة، الرطوبة، الغبار، والتدخل بين الغازات المختلفة، مما قد يؤدي إلى قراءات غير دقيقة أو إنذارات خاطئة.

ولمواجهة هذا التحدي، يتم الاعتماد على استخدام حساسات عالية الجودة ومعايير بشكل دوري، إلى جانب استخدام أكثر من حساس لنفس الغاز لتحقيق مبدأ التحقق المتبادل. كما يتم توظيف خوارزميات معالجة البيانات لتقليل الضوضاء وتحسين دقة القياس، مما يساهم في رفع موثوقية النظام.

### **ثانياً: تحديات استهلاك الطاقة وإدارة البطارية**

يُعد استهلاك الطاقة من أهم التحديات التي تواجه روبوتات الأمان، خاصة تلك التي تعمل لفترات طويلة دون تدخل بشري. حيث يؤدي الاستهلاك المرتفع للطاقة إلى تقليل زمن التشغيل، وزيادة الحاجة إلى الصيانة أو إعادة الشحن، مما يؤثر على استمرارية عمل النظام.

ولضمان استدامة الروبوت، يتم تصميم أنظمة إدارة طاقة ذكية تعمل على تقليل الاستهلاك من خلال تشغيل المكونات عند الحاجة فقط، واستخدام أوضاع السكون في الفترات غير النشطة. كما يتم الاعتماد على بطاريات عالية الكفاءة، وقد يتم دمج مصادر طاقة بديلة في بعض التطبيقات المستقبلية، مثل الطاقة الشمسية.

---

### **ثالثاً: تحديات الحركة والتنقل داخل البيئات المختلفة**

تواجده روبوتات الكشف عن الغازات تحديات كبيرة أثناء التنقل داخل البيئات الصناعية أو المغلقة، والتي قد تحتوي على عوائق، أو مساحات ضيقة، أو أرضيات غير مستوية. وقد يؤدي ضعف نظام الحركة إلى عدم قدرة الروبوت على الوصول إلى مناطق الخطر، مما يقلل من فعالية النظام.

ولتجاوز هذه المشكلة، يتم تصميم أنظمة حركة مرنّة تعتمد على عجلات أو مجذرات مناسبة لطبيعة البيئة، إلى جانب استخدام حساسات لتجنب العوائق. كما يمكن توظيف خوارزميات الملاحة الذكية التي تساعد الروبوت على اختيار المسار الأمثل والوصول إلى المناطق المستهدفة بأمان.

### **رابعاً: تحديات معالجة البيانات واتخاذ القرار**

تولد روبوتات الكشف عن الغازات كميات كبيرة من البيانات بشكل مستمر، مما يشكل تحدياً في ما يتعلق بسرعة المعالجة واتخاذ القرار في الوقت المناسب. وقد يؤدي التأخير في تحليل البيانات إلى فقدان عنصر الزمن، وهو عامل حاسم في حالات الطوارئ.

ولحل هذه المشكلة، يتم استخدام وحدات معالجة قوية وخوارزميات فعالة تعتمد على الذكاء الاصطناعي، تتيح تحليل البيانات لحظياً واتخاذ القرار بشكل سريع. كما يمكن توزيع عمليات المعالجة بين الروبوت والأنظمة السحابية لتحقيق توازن بين السرعة والكفاءة.

### **خامساً: التحديات البيئية والظروف القاسية**

تعمل روبوتات الأمان في بعض الأحيان داخل بيئات قاسية، مثل الأماكن ذات درجات الحرارة المرتفعة، أو الرطوبة العالية، أو وجود مواد كيميائية تؤثر على المكونات الإلكترونية. وقد يؤدي ذلك إلى تدهور أداء الروبوت أو تلف مكوناته مع مرور الوقت.

ولضمان استدامة النظام، يتم استخدام مواد مقاومة للعوامل البيئية، وتصميم هيكل حماية للمكونات الحساسة. كما يتم اختبار الروبوت تحت ظروف تشغيل مختلفة للتتأكد من قدرته على العمل بكفاءة في البيئات المتنوعة.

---

## **سادساً: تحديات الصيانة والتكلفة**

تمثل الصيانة الدورية والتكلفة المادية أحد التحديات التي قد تعيق انتشار روبوتات الأمان على نطاق واسع. فارتفاع تكلفة المكونات أو تعقيد الصيانة قد يقلل من جدوى النظام، خاصة في المؤسسات الصغيرة.

وللتغلب على ذلك، يتم تصميم النظام بشكل معياري يسمح باستبدال الأجزاء التالفة بسهولة، واستخدام مكونات متاحة وموثوقة تقلل من تكلفة الصيانة. كما يسهم الاعتماد على البرمجيات الذكية في تقليل الأعطال وتحسين الأداء دون الحاجة إلى تدخل متكرر.

## **سابعاً: ضمان الاستدامة والتطوير المستقبلي**

لا تقتصر استدامة روبوتات الأمان على الجانب المادي فقط، بل تشمل أيضًا القدرة على التطوير والتحديث لمواكبة التغيرات التكنولوجية. ويُعد تصميم النظام بطريقة مرنة قابلة للتحديث أحد أهم العوامل التي تضمن استمراريته على المدى الطويل.

ومن خلال تحديث البرمجيات، وتطوير خوارزميات الذكاء الاصطناعي، وإضافة حساسات جديدة عند الحاجة، يمكن للروبوت مواصلة العمل بكفاءة عالية دون الحاجة إلى إعادة تصميمه بالكامل.

ومن التحديات التقنية المهمة التي تواجه روبوتات الأمان أيضًا مسألة الاعتمادية التشغيلية، حيث يُتوقع من هذه الأنظمة العمل بكفاءة عالية لفترات طويلة دون أعطال، خاصة في البيئات التي تتطلب مراقبة مستمرة. ويؤدي أي خلل مفاجئ في النظام إلى فقدان الثقة في الروبوت، مما قد يحد من الاعتماد عليه كحل أساسى في أنظمة السلامة. لذلك يُعد اختبار النظام بشكل دوري، وتطبيق معايير الجودة والاعتمادية، من العوامل الأساسية لضمان كفاءة الأداء.

كما تمثل مسألة التوافق بين المكونات المادية والبرمجية تحديًا تقنيًا آخر، حيث يتطلب النظام تنسيقًا دقيقًا بين الحساسات، وحدات المعالجة، أنظمة الاتصال، ووحدات الحركة. وقد يؤدي أي خلل في هذا التوافق إلى تأخير في نقل البيانات أو أخطاء في اتخاذ القرار. وللتغلب على ذلك، يتم الاعتماد على تصميم متكامل للنظام، مع اختبار كل وحدة بشكل منفصل قبل دمجها في النظام النهائي.

---

ومن التحديات المهمة كذلك مسألة أمن البيانات، خاصة مع اعتماد روبوتات الأمان على تقنيات إنترنت الأشياء والاتصال الشبكي. فقد تتعرض البيانات المرسلة من الروبوت إلى مخاطر الاختراق أو التلاعب، مما قد يؤثر على سلامة النظام وموثوقية قراراته. ولمواجهة هذا التحدي، يتم تطبيق بروتوكولات أمان مناسبة، مثل تشفير البيانات، وتحديد صلاحيات الوصول، وضمان الاتصال الآمن بين الروبوت والأنظمة المركزية.

كما تواجه روبوتات الكشف عن الغازات تحديات تتعلق بسرعة الاستجابة في الحالات الحرجية، حيث يتطلب الأمر معالجة البيانات واتخاذ القرار في أجزاء من الثانية. وقد يؤدي التأخير البسيط إلى تفاقم الخطر، خاصة في حالات التسرب السريع للغازات القابلة للاشتعال. ولذلك يتم التركيز على تحسين كفاءة الخوارزميات المستخدمة، وتقليل زمن المعالجة، واستخدام وحدات تحكم قادرة على العمل في الزمن الحقيقي.

ومن الجوانب التي تؤثر على استدامة روبوتات الأمان أيضاً قابلية التوسيع والتحديث، حيث قد تتغير متطلبات السلامة بمرور الوقت، أو تظهر أنواع جديدة من الغازات التي تستدعي إضافة حساسات جديدة. ويُعد تصميم النظام بطريقة مرنة قابلة للتطوير أحد الحلول الأساسية لمواجهة هذا التحدي، بحيث يمكن تحديث البرمجيات أو إضافة مكونات جديدة دون الحاجة إلى إعادة بناء النظام بالكامل.

كما تمثل العوامل الاقتصادية تحدياً غير مباشر، حيث قد تؤدي التكلفة الأولية المرتفعة إلى تردد بعض المؤسسات في تبني هذه الأنظمة. إلا أن الدراسات تشير إلى أن الاستثمار في روبوتات الأمان يحقق عائدًا اقتصاديًا على المدى الطويل، من خلال تقليل الخسائر الناتجة عن الحوادث، وخفض تكاليف التأمين، وتحسين استمرارية التشغيل. وبالتالي، فإن الحل يمكن في توضيح الجدوى الاقتصادية للنظام، وتصميمه بطريقة تحقق توازنًا بين التكلفة والكفاءة.

ومن خلال معالجة هذه التحديات التقنية والتنظيمية، يمكن ضمان كفاءة واستدامة روبوتات الأمان، وجعلها عنصراً موثوقًا ضمن أنظمة السلامة الحديثة. ويُظهر ذلك أن نجاح روبوتات الكشف عن الغازات لا يعتمد فقط على التكنولوجيا المستخدمة، بل على حسن تصميم النظام، وإدارته، وتطويره المستمر بما يتاسب مع متطلبات الواقع العملي.

## **التأثيرات الاجتماعية والنفسية لاستخدام روبوتات الكشف عن الغازات والحرائق**

أدى التوسع في استخدام الروبوتات الذكية في مجالات السلامة والأمان إلى إحداث تأثيرات واضحة لا تقتصر فقط على الجوانب التقنية، بل تمتد لتشمل أبعاداً اجتماعية ونفسية متعددة تؤثر بشكل مباشر وغير مباشر على الأفراد والمجتمع. ويُعد فهم هذه التأثيرات أمراً ضرورياً لتقييم الجدوى الشاملة لاستخدام روبوتات الكشف عن الغازات والحرائق، وضمان تحقيق أقصى استفادة ممكنة منها.

### **أولاً: التأثيرات الاجتماعية لاستخدام روبوتات الكشف**

يسهم استخدام روبوتات الكشف عن الغازات والحرائق في تعزيز مستوى الأمان داخل المجتمع، وهو ما ينعكس إيجابياً على الاستقرار الاجتماعي. فوجود أنظمة ذكية قادرة على الكشف المبكر عن المخاطر يقلل من احتمالية وقوع الحوادث الكبرى، مثل الانفجارات أو الحرائق، التي غالباً ما تؤدي إلى خسائر بشرية ومادية تؤثر على المجتمع بأكمله.

كما يؤدي الاعتماد على هذه الروبوتات إلى نشر ثقافة الوقاية والسلامة بدلاً من ثقافة رد الفعل بعد وقوع حوادث. فمع زيادة الوعي بوجود أنظمة ذكية للمراقبة والكشف المبكر، يصبح الأفراد والمؤسسات أكثر التزاماً بإجراءات السلامة، وأكثر استعداداً للتعامل مع المخاطر المحتملة. ويسهم هذا التحول الثقافي في بناء مجتمعات أكثر وعيًا وتنظيمًا.

ومن الجوانب الاجتماعية المهمة أيضاً تقليل الاعتماد على العنصر البشري في المهام الخطرة، حيث تحل الروبوتات محل الإنسان في البيئات عالية الخطورة، مثل المصانع الكيميائية، المخازن، والمناطق المغلقة. ويؤدي ذلك إلى تقليل معدلات الإصابات والوفيات، وتحسين ظروف العمل، ورفع مستوى الأمان المهني للعاملين في هذه القطاعات.

كما يؤثر استخدام روبوتات الأمان على طبيعة سوق العمل، حيث يؤدي إلى إعادة توزيع الأدوار بين الإنسان والآلة. فبدلاً من قيام العامل بمهام خطيرة، يتحول دوره إلى الإشراف، المراقبة، والتحكم في الأنظمة الذكية. ويسهم هذا التحول في رفع مستوى المهارات المطلوبة، وتشجيع التدريب والتأهيل على استخدام التكنولوجيا الحديثة.

## **ثانياً: التأثيرات النفسية على الأفراد**

يمثل الجانب النفسي أحد أهم أبعاد جودة الحياة، ويؤدي استخدام روبوتات الكشف عن الغازات والحرائق دوراً إيجابياً في هذا الجانب، حيث يعزز الشعور بالأمان والطمأنينة لدى الأفراد. فوجود أنظمة ذكية تعمل على مدار الساعة للكشف المبكر عن المخاطر يقلل من القلق المرتبط باحتمالية وقوع الحوادث، خاصة في البيئات الصناعية أو السكنية عالية الخطورة.

كما يسهم الاعتماد على الروبوتات في تقليل الضغط النفسي الواقع على العاملين في مجالات السلامة والطوارئ، حيث يتحمل الروبوت جزءاً كبيراً من المخاطر بدلاً من الإنسان. ويؤدي ذلك إلى تحسين الصحة النفسية للعاملين، وتقليل التوتر والإجهاد الناتج عن العمل في بيئات خطرة.

ومن ناحية أخرى، قد يواجه بعض الأفراد في المراحل الأولى من تطبيق هذه التقنيات نوعاً من القلق أو عدم الثقة في الأنظمة الآلية، نتيجة الخوف من الأعطال أو فقدان السيطرة البشرية. إلا أن هذا التأثير غالباً ما يكون مؤقتاً، ويقل تدريجياً مع زيادة الوعي، والتدريب، وإثبات كفاءة الأنظمة الذكية في الواقع العملي.

## **ثالثاً: التأثيرات النفسية في حالات الطوارئ**

في حالات الطوارئ، مثل تسرب الغازات أو اندلاع الحرائق، يكون العامل النفسي عنصراً حاسماً في كيفية تعامل الأفراد مع الموقف. ويساهم وجود روبوتات الكشف المبكر في تقليل حالة الذعر، من خلال توفير معلومات دقيقة وسريعة حول طبيعة الخطر ومستوى شدته. ويساعد ذلك الأفراد على اتخاذ قرارات أكثر عقلانية، مثل الإخلاء المنظم أو اتباع إجراءات السلامة المناسبة.

كما أن الاعتماد على أنظمة ذكية يقلل من احتمالية اتخاذ قرارات خاطئة ناتجة عن الخوف أو الارتباك، وهو ما يعكس إيجابياً على سلامة الأفراد وتقليل الخسائر.

## **رابعاً: التأثيرات على الثقة المجتمعية في التكنولوجيا**

يسهم الاستخدام الناجح لروبوتات الكشف عن الغازات والحرائق في تعزيز الثقة المجتمعية في التكنولوجيا الحديثة، خاصة في المجالات المرتبطة بحماية الأرواح والممتلكات. وتؤدي هذه الثقة إلى زيادة تقبل المجتمع لتطبيق حلول ذكية أخرى،

---

مثل المدن الذكية وأنظمة المراقبة البيئية، مما يدعم مسار التحول الرقمي على نطاق واسع.

كما يشجع هذا التحول على الاستثمار في البحث العلمي والتطوير، ودعم الابتكار في مجالات الروبوتات والذكاء الاصطناعي، وهو ما يعود بالنفع على المجتمع والاقتصاد بشكل عام.

#### **خامسًا: البعد الأخلاقي والاجتماعي**

لا يمكن إغفال البعد الأخلاقي لاستخدام الروبوتات في مجال السلامة، حيث يتطلب الأمر ضمان استخدام هذه التقنيات بما يخدم الإنسان ويحترم خصوصيته وحقوقه. ويشمل ذلك حماية البيانات، وضمان الشفافية في عمل الأنظمة، وعدم الاعتماد الكلي على الآلة دون وجود إشراف بشري.

ويُعد تحقيق التوازن بين الاعتماد على الروبوتات والحفاظ على الدور الإنساني أحد العوامل الأساسية لضمان تأثير اجتماعي ونفسي إيجابي طويل المدى. ومن التأثيرات الاجتماعية المهمة التي ترتبط باستخدام روبوتات الكشف عن الغازات والحرائق، تأثيرها على مفهوم المسؤولية داخل المؤسسات. فمع الاعتماد على الأنظمة الذكية، يتحول مفهوم السلامة من كونه مسؤولية فردية أو بشرية محدودة إلى منظومة مؤسسية متكاملة تعتمد على التخطيط، المتابعة، والتحليل المستمر. ويسهم هذا التحول في رفع مستوى الانضباط التنظيمي داخل المؤسسات الصناعية والخدمية، ويعزز الالتزام بتطبيق معايير السلامة بشكل أكثر صرامة وفاعلية.

كما يؤدي استخدام هذه الروبوتات إلى تحسين صورة المؤسسات أمام المجتمع، حيث ينظر إلى المنشآت التي تعتمد على تقنيات حديثة في مجال السلامة على أنها أكثر مسؤولية واهتمامًا بحياة العاملين والمجتمع المحيط. ويسهم ذلك في تعزيز الثقة المتبادلة بين المؤسسات والأفراد، ويدعم الاستقرار الاجتماعي على المدى الطويل.

ومن الجوانب الاجتماعية غير المباشرة، تأثير استخدام روبوتات الأمان على العلاقات داخل بيئة العمل، حيث يقل مستوى التوتر بين العاملين نتيجة انخفاض المخاطر، ويصبح التركيز موجّهاً نحو الأداء والإنتاج بدلاً من القلق الدائم من الحوادث. كما يعزز ذلك روح التعاون بين الفرق المختلفة، خاصة فرق السلامة

---

والطوارئ، التي تعتمد على البيانات الدقيقة التي توفرها الأنظمة الذكية في أداء مهامها.

أما من الناحية النفسية المتقدمة، فيؤدي الاعتماد على روبوتات الكشف المبكر إلى تغيير طريقة إدراك الأفراد للمخاطر. فبدلاً من الشعور الدائم بالتهديد غير المرئي، مثل تسرب الغازات عديمة اللون أو الرائحة، يشعر الأفراد بوجود نظام رقابي دائم يعمل نيابة عنهم. ويسهم هذا الشعور في تقليل القلق المزمن، وتحسين الحالة النفسية العامة، خاصة في البيئات الصناعية التي تتسم بطبيعة عمل ضاغطة.

كما ينعكس استخدام هذه الروبوتات بشكل إيجابي على الصحة النفسية طوبية المدى للعاملين، حيث يقل التعرض المستمر لمواقيف خطرة أو مرهقة نفسياً. وتؤكد الدراسات النفسية أن تقليل التعرض للمخاطر المتكررة يؤدي إلى انخفاض معدلات التوتر، وتحسين القدرة على التركيز، وزيادة الرضا الوظيفي، وهي عناصر أساسية لتحسين جودة الحياة المهنية.

ومن ناحية أخرى، لا يمكن تجاهل بعض التحديات النفسية المحتملة، مثل الخوف من فقدان الوظائف نتيجة الاعتماد المتزايد على الروبوتات. إلا أن هذا التأثير يمكن الحد منه من خلال إعادة تأهيل العاملين، وتدريبهم على تشغيل ومراقبة الأنظمة الذكية، مما يحول الروبوت من مصدر تهديد نفسي إلى أداة دعم وتطوير مهني.

وفي سياق حالات الطوارئ الكبرى، يسهم وجود روبوتات الكشف عن الغازات والحرائق في تحسين إدارة الحالة النفسية للأفراد أثناء الأزمة. فبدلاً من الاعتماد على التخمين أو المعلومات غير الدقيقة، توفر الروبوتات بيانات واضحة وفورية تساعد في توجيه الأفراد واتخاذ قرارات سلية، مثل الإخلاء الآمن أو الاحتماء في أماكن مناسبة. ويؤدي ذلك إلى تقليل الفوضى والذعر، وتحقيق استجابة أكثر تنظيماً وفعالية.

كما تلعب هذه الروبوتات دوراً مهماً في دعم العامل النفسي لفرق الطوارئ نفسها، مثل رجال الإطفاء والإنقاذ، حيث توفر لهم معلومات مسبقة عن طبيعة الخطر ومستواه، مما يقلل من عنصر المفاجأة ويزيد من جاهزيتهم النفسية للتعامل مع الموقف. ويعود هذا الدعم النفسي غير المباشر أحد الجوانب المهمة لتحسين الأداء في المواقف الحرجة.

---

## مستقبل روبوتات الكشف عن الغازات و الاتجاهات البحثية الحديثة نحو تطوير روبوتات الكشف عن الغازات

يشهد مجال روبوتات الكشف عن الغازات تطوراً متسارعاً في السنوات الأخيرة، مدفوعاً بالتقدم الكبير في تقنيات الذكاء الاصطناعي، والاستشعار، والاتصالات، وهو ما جعل هذه الروبوتات من أكثر مجالات البحث العلمي والتطبيق العملي اهتماماً على المستويين الأكاديمي والصناعي. ويعكس هذا الاهتمام المتزايد إدراكاً عالمياً لأهمية الكشف المبكر عن المخاطر، ودور الروبوتات الذكية في حماية الأرواح والممتلكات وتحقيق الاستدامة.

### أولاً: مستقبل روبوتات الكشف عن الغازات

يتوجه مستقبل روبوتات الكشف عن الغازات نحو أن تصبح أنظمة أكثر ذكاءً واستقلالية، حيث لن يقتصر دورها على الكشف والإإنذار فقط، بل ستمثل القدرة على التعلم المستمر، والتكيف مع البيئات المختلفة، واتخاذ قرارات معقدة دون تدخل بشري مباشر. ويُتوقع أن تعتمد هذه الروبوتات بشكل متزايد على تقنيات الذكاء الاصطناعي المتقدم، مما يمكنها من تحليل كميات ضخمة من البيانات في الزمن الحقيقي، والتنبؤ بالمخاطر قبل وقوعها بفترات كافية.

كما يشير المستقبل إلى زيادة الاعتماد على الروبوتات المتنقلة ذاتية القيادة، القادرة على العمل في بيئات شديدة التعقيد مثل المصانع الكبرى، الأنفاق، محطات الطاقة، والمناطق المغلقة. وستكون هذه الروبوتات مزودة بأنظمة ملاحة ذكية تتيح لها التحرك بأمان، وتحديد مصادر الخطر بدقة أعلى، والوصول إلى أماكن يصعب على الإنسان الوصول إليها.

ومن الاتجاهات المستقبلية المهمة أيضاً دمج روبوتات الكشف عن الغازات ضمن منظومات المدن الذكية، حيث تعمل كجزء من شبكة متكاملة لمراقبة البيئة والبنية التحتية. ويسمح هذا الدمج بتبادل البيانات بين مختلف الأنظمة، مثل أنظمة الطوارئ، الدفاع المدني، وإدارة المرافق، مما يعزز سرعة الاستجابة للحوادث ويفصل من آثارها.

---

## ثانيًا: الاتجاهات البحثية الحديثة في تطوير روبوتات الكشف عن الغازات

تركّز الأبحاث الحديثة في هذا المجال على تطوير حساسات أكثر دقة وأعلى حساسية، قادرة على اكتشاف تركيزات منخفضة جدًا من الغازات الخطرة، والتمييز بين أنواع متعددة من الغازات في نفس الوقت. كما يتم العمل على تطوير حساسات أقل تأثيراً بالعوامل البيئية، مثل الرطوبة ودرجة الحرارة، لزيادة موثوقية القياس.

وفي مجال الذكاء الاصطناعي، تتجه الأبحاث إلى استخدام تقنيات متقدمة مثل الشبكات العصبية العميقه وخوارزميات التعلم العميق، بهدف تحسين دقة التحليل والتنبؤ. وتحتاج هذه التقنيات للروبوتات القدرة على التعرف على أنماط معقدة في بيانات الغازات، وربطها بسيناريوهات خطر محتملة، مما يعزز مفهوم السلامة الاستباقية.

كما تشهد الأبحاث اهتمامًا متزايدًا باستخدام الحوسبة السحابية وتحليل البيانات الضخمة، حيث يتم جمع البيانات من عدد كبير من الروبوتات وتحليلها مركزياً لاستخلاص مؤشرات عامة حول مستوى المخاطر في مناطق واسعة. ويساعد ذلك في دعم اتخاذ القرار على المستوى الاستراتيجي، وتحسين سياسات السلامة على المدى الطويل.

ومن الاتجاهات البحثية الحديثة أيضًا تطوير روبوتات تعاونية، تعمل ضمن فرق من الروبوتات بدلاً من العمل الفردي، بحيث تتشارك البيانات وتتعاون في تغطية مساحات أكبر، وتحديد مصادر الخطر بشكل أكثر دقة. ويُعد هذا الاتجاه من أكثر المجالات الوعادة في تحسين كفاءة أنظمة الكشف.

كما يركز الباحثون على تقليل حجم الروبوتات وتكلفتها، مع الحفاظ على كفاءتها العالية، بهدف توسيع نطاق استخدامها في المؤسسات الصغيرة والمتوسطة، وكذلك في البيئات السكنية. ويُعد هذا التوجه عاملاً أساسياً في زيادة انتشار هذه التقنيات وتحقيق استفادة مجتمعية أوسع.

---

### **ثالثاً: دور البحث العلمي في دعم التطوير المستقبلي**

يلعب البحث العلمي دوراً محورياً في تطوير روبوتات الكشف عن الغازات، من خلال تقديم نماذج جديدة، وخوارزميات أكثر كفاءة، وحلول مبتكرة للتحديات التقنية والبيئية. كما يساهم التعاون بين الجامعات، مراكز البحث، والمؤسسات الصناعية في تسريع عملية التطوير، وتحويل النتائج البحثية إلى تطبيقات عملية قابلة للتنفيذ.

ويُعد مشروع الروبوت الذكي للكشف المبكر عن الغازات مثالاً على هذا التكامل بين الجانب الأكاديمي والتطبيقي، حيث يستند إلى أسس علمية حديثة، ويسعى إلى تقديم حل عملي لمشكلة واقعية تمثل تحدياً حقيقياً في مجالات السلامة والأمان.

### **خلاصة المستقبل والاتجاهات البحثية**

في ضوء ما سبق، يتضح أن مستقبل روبوتات الكشف عن الغازات يتجه نحو مزيد من الذكاء، الاستقلالية، والتكامل مع الأنظمة الذكية الأخرى. كما تؤكد الاتجاهات البحثية الحديثة أن هذا المجال ما زال مفتوحاً للتطوير والابتكار، وأن الاعتماد على الروبوتات الذكية سيصبح عنصراً أساسياً في أنظمة السلامة الحديثة، سواء على المستوى الصناعي أو المجتمعي.

---

## مُلخص الفصل

تناول هذا الفصل الإطار العام والنظري لمشروع الروبوت الذكي للكشف المبكر عن الغازات، حيث تم استعراض المفاهيم الأساسية المرتبطة بروبوتات الكشف، وأهميتها في تحسين جودة الحياة، والتقنيات الحديثة التي تعتمد عليها، بالإضافة إلى التحديات التقنية المصاحبة لها والحلول المقترحة لضمان كفاءتها واستدامتها. كما ناقش الفصل التأثيرات الاجتماعية والنفسية لاستخدام هذه الروبوتات، واستعرض مستقبلها والاتجاهات البحثية الحديثة في هذا المجال، مما يوفر قاعدة نظرية قوية تمهد للانتقال إلى الفصل الثاني الذي يتناول الإطار العملي للمشروع.

---



## الفصل الثاني

## الفصل الثاني: الإطار العملي

### مقدمة الفصل الثاني

يمثل الفصل الثاني من هذا المشروع الجانب العملي والتطبيقي الذي يوضح كيفية تحويل المفاهيم النظرية والأطر العلمية التي تم تناولها في الفصل الأول إلى نموذج عملي قابل للتنفيذ على أرض الواقع. ويُعد هذا الفصل حجر الأساس في مشروع التخرج، حيث لا يقتصر دوره على عرض الفكرة فقط، بل يبيّن بشكل واضح ومفصل مراحل تصميم وتنفيذ روبوت ذكي للكشف المبكر عن الغازات، مع توضيح مكوناته، وآلية عمله، ومدى كفاءته في تحقيق أهداف المشروع.

ويهدف الفصل العملي إلى تقديم صورة واقعية للروبوت المقترن، توضح كيفية عمله في بيئه حقيقة، بدءاً من تحليل المشكلة من منظور تطبيقي، مروراً بمرحلة التصميم الهندسي للنظام، سواء من حيث المكونات المادية (Hardware) أو البرمجية (Software)، وصولاً إلى مرحلة التنفيذ الفعلي للنموذج واختباره تحت ظروف تشغيل مختلفة. ويُظهر هذا التسلسل المنهجي مدى الترابط بين الجانب النظري والجانب العملي، ويفك إمكانية تطبيق الحل المقترن بشكل فعلي.

كما يركّز هذا الفصل على شرح مكونات الروبوت الذكي بالتفصيل، مثل حساسات الغازات، ووحدة التحكم، نظام الحركة، نظام الإنذار، ومصدر الطاقة، مع بيان وظيفة كل مكون ودوره في النظام الكلي. ولا يقتصر الشرح على الجانب الوصفي فقط، بل يمتد ليشمل أسباب اختيار كل مكون، ومدى ملاءمتها لطبيعة المشروع، ومدى مسانته في تحقيق الكفاءة والدقة المطلوبة في الكشف المبكر عن الغازات.

ونظراً لأن هذا الفصل يمثل الجانب التطبيقي، فقد تم تدعيمه بعدد من الأشكال التوضيحية والمخططات والصور الواقعية التي تساعد على فهم تصميم الروبوت وآلية عمله بشكل أدق. وتُعد هذه الأشكال عنصراً أساسياً في الفصل العملي، حيث تتيح للقارئ - وخاصة لجنة المناقشة - تصور النموذج الحقيقي للروبوت، والتأكد من أن المشروع ليس مجرد فكرة نظرية، بل نموذج عملي قابل للتنفيذ والتطوير.

كما يتناول الفصل الثاني مراحل اختبار الروبوت بعد تجميعه، حيث يتم عرض خطوات الاختبار، والسيناريوهات المختلفة التي تم فيها تقييم أداء النظام، مثل اختبار دقة حساسات الغازات، وسرعة استجابة نظام الإنذار، واستقرار الروبوت

---

أثناء الحركة. ويهدف ذلك إلى تقييم مدى نجاح النموذج العملي في تحقيق أهداف المشروع، وتحديد نقاط القوة، وكذلك التحديات التي ظهرت أثناء التنفيذ.

وبناءً على ما سبق، يمكن القول إن هذا الفصل يمثل القلب الحقيقي لمشروع التخرج، حيث يوضح الجهد التطبيقي المبذول، ويعكس قدرة الطالب على الربط بين المعرفة الأكademية والتطبيق العملي، وهو ما تسعى إليه مشاريع التخرج في المجالات الهندسية والتكنولوجية. ويمهد هذا الفصل الطريق لتقييم المشروع بشكل شامل، من خلال عرض نموذج عملي متكملاً لروبوت ذكي للكشف المبكر عن الغازات.

## أولاً: التحليل والتصميم

### تحليل النظام (System Analysis)

#### 1 تحليل المشكلة من المنظور العملي

تُعد مشكلة تسرب الغازات من أخطر المشكلات التي تواجه البيئات الصناعية والسكنية على حد سواء، نظرًا لما تسببه من خسائر بشرية ومادية جسيمة في حالة عدم اكتشافها في الوقت المناسب. ومن الناحية العملية، فإن خطورة هذه المشكلة لا تكمن فقط في وجود الغاز ذاته، بل في صعوبة اكتشافه مبكرًا، خاصةً أن العديد من الغازات الخطرة تكون عديمة اللون أو الرائحة، مما يجعل الاعتماد على الحواس البشرية أو الملاحظة المباشرة أمرًا غير آمن.

في البيئات الصناعية، مثل المصانع الكيميائية، المخازن، محطات الوقود، ومحطات الطاقة، تنتشر أنظمة غاز معقدة تعمل باستمرار، ويؤدي أي خلل بسيط في هذه الأنظمة إلى تسرب قد يتطور بسرعة إلى حادث كبير. وغالبًا ما تكون أماكن التسرب في مناطق يصعب الوصول إليها أو تشكل خطراً مباشراً على حياة العاملين، مما يجعل التدخل البشري المباشر غير عملي في كثير من الحالات.

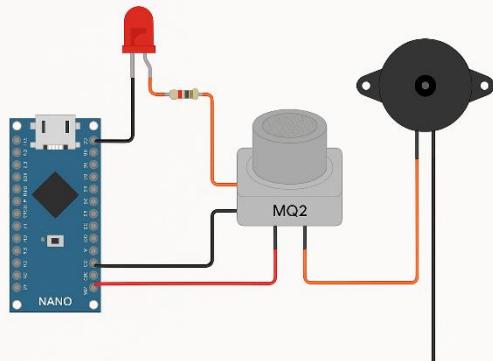
أما في البيئات السكنية، فتتمثل المشكلة في تسرب غاز الطهي أو الغازات الناتجة عن أنظمة التدفئة، حيث تؤدي هذه التسربات إلى حرائق أو اختناق، خاصة في الأماكن المغلقة. وتزداد خطورة المشكلة في حالة وجود أطفال أو كبار سن، الذين قد لا يتمكنون من التصرف السريع عند حدوث تسرب.

ومن خلال التحليل العملي للمشكلة، يتضح أن الاعتماد على أجهزة كشف ثابتة أو الفحص اليدوي لا يوفر مستوى الأمان المطلوب، نظرًا لمحدودية نطاق التغطية، واحتمالية التأخير في اكتشاف الخطر. ومن هنا تظهر الحاجة إلى نظام ذكي متحرك، قادر على التنقل داخل البيئة، والكشف المبكر عن الغازات، وتحليل البيانات في الوقت الحقيقي، دون تعريض الإنسان للخطر.

## 2 أهداف النظام من الناحية التطبيقية

يهدف النظام المقترن - الروبوت الذكي للكشف المبكر عن الغازات - إلى معالجة أوجه القصور في الأنظمة التقليدية من خلال تحقيق مجموعة من الأهداف التطبيقية الواضحة، التي تم تحديدها بناءً على طبيعة المشكلة والبيئات المستهدفة.

أول هذه الأهداف هو **الكشف المبكر عن تسرب الغازات قبل وصولها إلى مستويات**



خطرة، مما يتيح اتخاذ إجراءات وقائية تقلل من احتمالية وقوع الحوادث. كما يهدف النظام إلى **العمل في البيئات الخطرة دون الحاجة إلى تدخل بشري مباشر**، وهو ما يساهم في حماية الأرواح وتقليل الإصابات.

ويهدف النظام كذلك إلى توفير استجابة سريعة عند اكتشاف تسرب، من خلال تشغيل أنظمة الإنذار وإرسال التنبيهات، مما يساعد على تقليل عنصر الزمن، الذي يُعد عاملاً حاسماً في حالات الطوارئ. كما يسعى النظام إلى **تحقيق الاعتمادية والاستمرارية في العمل**، بحيث يمكنه التشغيل لفترات طويلة دون توقف أو أعطال متكررة.

ومن الأهداف المهمة أيضاً **سهولة الاستخدام والصيانة**، حيث تم تصميم النظام ليكون بسيطًا نسبيًا من حيث التركيب والتشغيل، بما يتناسب مع طبيعة مشروع التخرج، وفي الوقت نفسه قابلاً للتطوير مستقبلًا.

### 3

## المتطلبات الوظيفية للنظام (Functional Requirements)

تشير المتطلبات الوظيفية إلى الوظائف الأساسية التي يجب أن يقوم بها النظام لتحقيق أهدافه. وقد تم تحديد هذه المتطلبات بناءً على تحليل المشكلة والبيئات المستهدفة.

أول المتطلبات الوظيفية هو قدرة النظام على قراءة بيانات الغازات بشكل مستمر من خلال الحساسات المثبتة على الروبوت. ويجب أن تتم هذه القراءة بدقة عالية

وبمعدل زمني مناسب يسمح بالكشف المبكر عن أي تغير غير طبيعي.

كما يجب أن يكون النظام قادرًا على تحليل البيانات المقاسة ومقارنتها بالحدود الآمنة المحددة مسبقًا، واتخاذ القرار المناسب

بناءً على مستوى تركيز الغاز. وفي حالة تجاوز القيم المسموح بها، يجب أن يقوم النظام بتشغيل نظام الإنذار بشكل فوري.

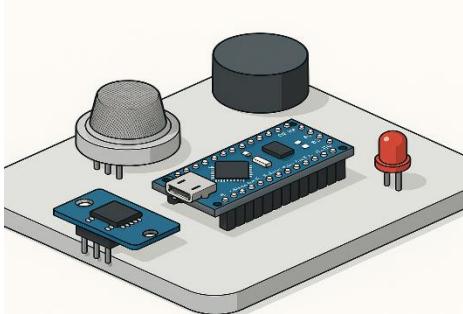
ومن المتطلبات الوظيفية الأساسية أيضًا إمكانية حركة الروبوت داخل البيئة المحيطة، بحيث لا يقتصر الكشف على نقطة ثابتة، بل يشمل مساحات أوسع ومناطق مختلفة. كما يجب أن يكون الروبوت قادرًا على تغيير اتجاهه وتجنب العوائق أثناء الحركة.

ويُعد إرسال البيانات والتنبيهات أحد المتطلبات الوظيفية المهمة، سواء كان ذلك عبر عرض القيم على شاشة، أو إرسال إشعارات إلى المستخدم، أو تخزين البيانات لاستخدامها لاحقًا في التحليل.



## المتطلبات غير الوظيفية (Non-Functional Requirements)

لا تقل المتطلبات غير الوظيفية أهمية عن المتطلبات الوظيفية، حيث تحدد مستوى جودة وأداء النظام. ومن أهم هذه المتطلبات الدقة، حيث يجب أن تكون قراءات الحساسات موثوقة، مع تقليل نسبة الخطأ أو الإنذارات الخاطئة.



كما يُعد زمن الاستجابة من المتطلبات غير الوظيفية المهمة، إذ يجب أن يكون النظام قادرًا على اكتشاف التسرب وإصدار الإنذار في أقل وقت ممكن. ويشمل ذلك سرعة معالجة البيانات وسرعة تفعيل نظام الإنذار.

ومن المتطلبات المهمة أيضًا الاعتمادية، حيث يجب أن يعمل النظام بشكل مستقر دون أعطال متكررة، خاصة في البيئات التي تتطلب مراقبة مستمرة. كما يُراعى استهلاك الطاقة، بحيث يكون النظام موفّرًا للطاقة وقدرًا على العمل لفترات طويلة.

## 5 بيئة التشغيل والقيود

تم تصميم النظام ليعمل داخل بيئات مغلقة أو شبه مغلقة، مثل المصانع، المخازن، أو المباني السكنية. وتفرض هذه البيئات مجموعة من القيود، مثل وجود عوائق، اختلاف درجات الحرارة، والرطوبة، والتي قد تؤثر على أداء النظام. كما تشمل القيود طبيعة مشروع التخرج نفسه، من حيث التكلفة المتاحة، وعدد المكونات، ومستوى التعقيد المقبول. ولذلك تم اختيار مكونات متاحة وسهلة الاستخدام، مع الحفاظ على تحقيق أهداف النظام الأساسية.



## 6 سيناريوهات التشغيل (Operational Scenarios)

في الوضع الطبيعي، يعمل الروبوت في حالة مراقبة مستمرة، حيث يتحرك داخل البيئة ويقوم بقراءة بيانات الغازات دون إصدار أي إنذارات. وعند حدوث تسرب، ينتقل النظام إلى حالة الطوارئ، حيث يتم تشغيل الإنذار، وإرسال التنبيهات، وقد يتوقف الروبوت عن الحركة أو يغير مساره حسب التصميم.



### سيناريوهات تشغيل النظام في الحالات المختلفة

تتضمن أن التصميم والتنفيذ اللاحقين للنظام سيتمكن بشكل منظم ويفتح أهداف المشروع بكفاءة.

---

## التصميم العام للنظام (System Overall Design)

### مقدمة التصميم العام 1

بعد الانتهاء من مرحلة تحليل النظام وتحديد المتطلبات الوظيفية وغير الوظيفية وبيئة التشغيل، تأتي مرحلة التصميم العام للنظام كخطوة محورية تهدف إلى تحويل المتطلبات النظرية إلى تصور هندسي واضح ومتكملاً. ويُعد التصميم العام حلقة الوصل بين التحليل والتنفيذ، حيث يتم من خلاله تحديد البنية الكلية للروبوت الذكي، وتوضيح كيفية تكامل المكونات المختلفة لتحقيق وظائف النظام بكفاءة.

ويركّز التصميم العام على الإجابة عن مجموعة من الأسئلة الأساسية، مثل:

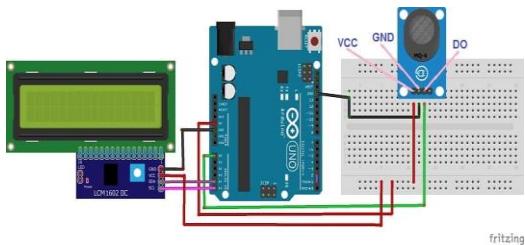
- كيف سيتم ترتيب المكونات داخل الروبوت؟
- كيف ستتبادل المكونات البيانات فيما بينها؟
- ما هو تسلسل العمليات داخل النظام؟
- وكيف سيتم ضمان الاستقرار والاعتمادية أثناء التشغيل؟

وقد تم اعتماد تصميم بسيط ومرن يتناسب مع طبيعة مشروع التخرج، وفي الوقت نفسه يتيح إمكانية التطوير والتوسيع مستقبلاً. ويراعي هذا التصميم تقليل التعقيد الزائد، وتسهيل عمليات التركيب والصيانة، مع الحفاظ على الأداء المطلوب للكشف المبكر عن الغازات.

## **التصميم الهيكلي للروبوت (Physical Structure Design) 2**

يعتمد التصميم الهيكلي للروبوت الذكي للكشف عن الغازات على منصة متحركة، تم اختيارها بعناية لتوفير الاستقرار وسهولة الحركة داخل البيئات المستهدفة. ويكون الهيكل العام من قاعدة سفلية متحركة، وهيكل علوي يحتوي على المكونات الإلكترونية والحساسات.

### **مكونات الهيكل الخارجي**



يتكون الهيكل الخارجي للروبوت من:

- قاعدة متحركة مزودة بعجلات
- هيكل علوي لحماية المكونات الإلكترونية
- أماكن مخصصة لتنبيه الحساسات
- حامل لمصدر الطاقة

وقد تم تصميم الهيكل بحيث:

- يحمي المكونات الحساسة من الصدمات
- يسمح بمرور الهواء إلى الحساسات
- يسهل الوصول إلى المكونات عند الصيانة

### **توزيع المكونات داخل الهيكل**

تم توزيع المكونات داخل الهيكل بطريقة مدروسة لتحقيق التوازن والاستقرار، حيث:

- وُضعت البطارية في الجزء السفلي لخفض مركز الثقل
  - ثبّتت وحدة التحكم في المنتصف
  - وُضعت حساسات الغاز في الجزء العلوي أو الأمامي لضمان دقة القياس
- ويساهم هذا التوزيع في تحسين أداء الحركة، وتقليل الاهتزاز، وضمان استقرار قراءات الحساسات أثناء تشغيل الروبوت.

## التصميم الوظيفي للنظام (Functional Design)

يوضح التصميم الوظيفي كيفية عمل النظام من الداخل، وتسلسل العمليات منذ لحظة قراءة البيانات وحتى إصدار الاستجابة المناسبة. ويُعد هذا التصميم بمثابة خريطة تشغيل للنظام، توضح العلاقة بين المدخلات والمعالجة والمخرجات.

### المدخلات (Inputs)

تشمل مدخلات النظام:

قراءات حساسات الغازات

بيانات الحركة (اتجاه – سرعة)

إشارات التحكم من المستخدم (إن وجدت)

### المعالجة (Processing)

تم المعالجة داخل وحدة التحكم، وتشمل:

استقبال بيانات الحساسات

تحويل الإشارات التماثلية إلى رقمية

مقارنة القيم بالحدود الآمنة

تحديد حالة النظام (طبيعية / خطر)

### المخرجات (Outputs)

تشمل مخرجات النظام:

تشغيل نظام الإنذار

إضاءة مؤشرات التحذير

أوامر التحكم في الحركة

إرسال بيانات أو تنبيهات

ويُظهر هذا المخطط التسلسلي المنطقي لعمل النظام، ويساعد على فهم آلية اتخاذ القرار داخل الروبوت.

## 4 تصميم تدفق البيانات (Data Flow Design)

يعتمد النظام على تدفق مستمر للبيانات بين مكوناته المختلفة، ويُعد تنظيم هذا التدفق عنصراً أساسياً لضمان سرعة الاستجابة ودقة الأداء. حيث تبدأ البيانات من الحساسات، ثم تنتقل إلى وحدة التحكم، ومنها إلى وحدات الإخراج.

وتمثل مراحل تدفق البيانات في:

1. جمع البيانات من الحساسات

2. معالجة البيانات داخل وحدة التحكم

3. تخزين أو إرسال البيانات (إن لزم)

4. تنفيذ الاستجابة المناسبة



ويساعد هذا التصميم في تقليل التأخير الزمني، وتحسين كفاءة معالجة البيانات، خاصة في حالات الطوارئ.

---

## كيف يكتشف الأردوينو تسرب الغاز ويعرض رسالة تنبيه على شاشة LCD ؟

لتشغيل لوحة الأردوينو ومستشعر MQ-4 وشاشة LCD معًا لكشف تسرب الغاز وعرض رسالة تنبيه على الشاشة، يتبع اتباع الخطوات التالية:

### توصيل مستشعر الغاز: MQ-4:

قم بتوصيل مستشعر الغاز MQ-4 باللوحة الأردوينو. يتم غالباً توصيل مستشعر MQ-4 باستخدام الإخراج التنازلي. يجب توصيل سلكين بالمستشعر MQ-4 وتوصيلهما بمدخل الإدخال التنازلي على اللوحة.

يمكنك توصيل السلك الأول بمدخل التيار المتناوب (AC) والسلك الثاني بالأرض (GND) على اللوحة.

### برمجة الأردوينو:

اكتب برنامجاً برمجياً للأردوينو يقوم بقراءة قيمة التيار المتناوب من مستشعر الغاز MQ-4.

ضع قيمة عتبة لتحديد متى يتم اعتبار القراءة كإشارة لوجود تسرب للغاز. استخدم بيانات الإخراج لتشغيل إشارة تنبيه على الأردوينو عند اكتشاف تسرب غاز.

### توصيل شاشة LCD:

قم بتوصيل شاشة LCD باللوحة الأردوينو باستخدام كابلات الأسلام المناسبة. يجب توصيل السلكين الإيجابي والسلبي من الشاشة بالمدخلات الرقمية على اللوحة.

قم بتشغيل شاشة LCD وبرمجتها لعرض الرسائل التي تشير إلى حالة وجود تسرب للغاز.

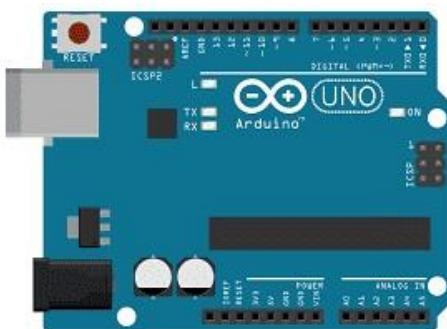
## التشغيل:

عندما يتم اكتشاف تسرب للغاز من خلال قراءة المستشعر MQ-4 ، قم بتشغيل إشارة تنبيه على الأردوينو.

استخدم هذه الإشارة لتشغيل رسالة تحذير على شاشة LCD ، مثل "تسرب للغاز."! استمر في مراقبة المستشعر وتحديث الشاشة بشكل دوري للكشف عن أي تغييرات في مستوى الغاز.

من المهم أن تكون عملية التوصيل والبرمجة دقيقة لضمان عملية الكشف والتنبيه بشكل صحيح. يُوصى بمراجعة وتحديث الكود بما يتاسب مع احتياجاتك الخاصة وتكونيات الأجهزة التي تستخدمها.

## المكونات اللازمة لاستخدام حساس MQ-4 وشاشة LCD بواسطة لوحة الأردوينو



### لوحة الأردوينو:

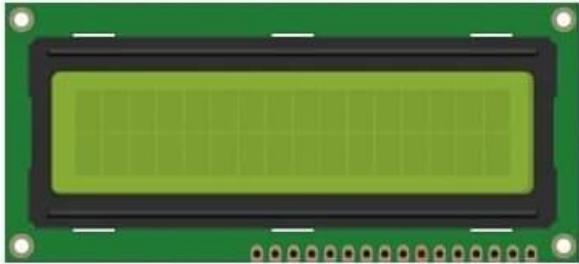
لوحة الأردوينو هي لوحة إلكترونية تستخدم في تطوير الأجهزة الإلكترونية التفاعلية والمشاريع البرمجية. توفر الأردوينو بيئة برمجية واجهة سهلة للمبتدئين والمحترفين لتطوير الأجهزة والمشاريع المختلفة.



### حساس الغاز MQ-4

يستخدم جهاز الاستشعار MQ-4 للكشف عن تسرب الغاز

## شاشة LCD I2C 1602

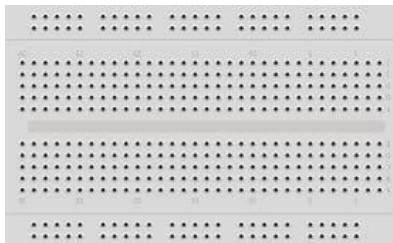


هي شاشة مسطحة يمكن استخدامها لعرض المعلومات بشكل نصي أو رسومي



## وصلات الأسلك (Jumper wires)

لتوصيل جهاز الاستشعار MQ-4 وشاشة LCD بالأردوينو.



## لوحة الاختبار:

هو مكون إلكتروني شائع الاستخدام لأداء النماذج الأولية السريعة والتجريب. يجعل من السهل توصيل المكونات الإلكترونية دون الحاجة إلى لحام.

## تركيب لوحةarduino باستخدام المستشعر LCD MQ-4 وشاشة

### تفاصيل توصيات حساس MQ-4 بلوحةarduino:

قم بتوصيل طرف VCC الخاص بمستشعر MQ-4 بمنفذ 5V في الاردوينو

قم بتوصيل طرف GND الخاص بمستشعر MQ-4 بمنفذ GND الخاص بالاردوينو

قم بتوصيل طرف DO الخاص بمستشعر MQ-4 إلى طرف A0 الخاص بالاردوينو

تفاصيل توصيلات لشاشة LCD بلوحة الأردوينو:

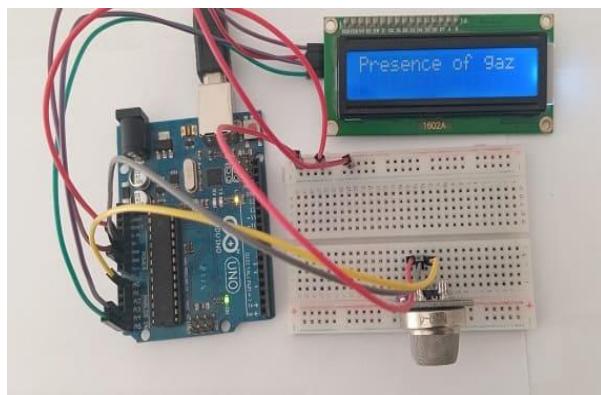
VCC: توصيله بمنفذ 5V على لوحة الأردوينو.

GND: توصيله بمنفذ GND على لوحة الأردوينو.

SDA: توصيله بمنفذ A4 على لوحة الأردوينو.

SCL: توصيله بمنفذ A5 على لوحة الأردوينو.

برمجة لوحة الأردوينو للكشف عن تسرب الغاز وعرض رسالة تنبية



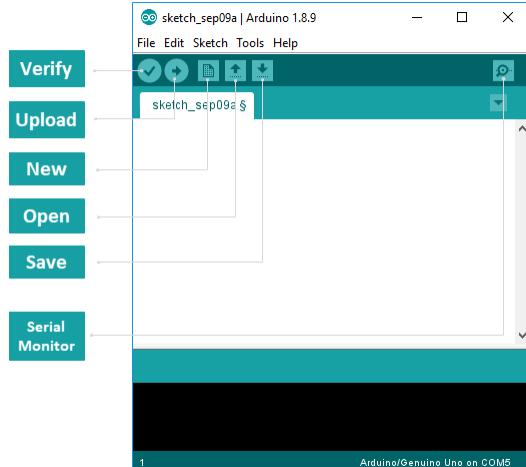
### التصميم البرمجي

يمثل التصميم البرمجي الركيزة الأساسية التي تربط بين المكونات المادية للروبوت والآلية عمله الفعلية، حيث يتحكم البرنامج في كيفية قراءة البيانات من الحساسات، ومعالجتها، واتخاذ القرار المناسب، ثم تنفيذ الاستجابة المطلوبة. ويُعد التصميم البرمجي عنصراً حاسماً في نجاح النظام، إذ إن كفاءة الخوارزميات المستخدمة تؤثر بشكل مباشر على سرعة الاستجابة ودقة الكشف واستقرار التشغيل.

وقد تم تصميم البرنامج الخاص بالروبوت الذكي للكشف المبكر عن الغازات بطريقة منظمة تعتمد على تقسيم المهام، وتبسيط منطق التشغيل، وتقليل التعقيد البرمجي، بما يتناسب مع طبيعة مشروع التخرج، وفي الوقت نفسه يحقق المتطلبات الوظيفية للنظام.

### 1 بيئة البرمجة المستخدمة

تم اختيار بيئة **Arduino IDE** كمنصة أساسية لبرمجة وحدة التحكم، وذلك لما تتميز به من سهولة الاستخدام، ودعم واسع لمختلف أنواع وحدات التحكم، وتتوفر مكتبات جاهزة تسهل التعامل مع الحساسات والمكونات الأخرى.



## أسباب اختيار بيئة Arduino IDE

- واجهة بسيطة وسهلة التعلم
- دعم عدد كبير من المكتبات
- توافق مباشر مع وحدات Arduino و ESP32
- مناسبة للأغراض التعليمية والتطبيقية
- تسهّل اختبار البرنامج وتعديله

وتُعد هذه البيئة مناسبة لتنفيذ البرنامج بشكل تدريجي، حيث يمكن اختبار كل جزء على حدة قبل دمجه في النظام الكامل.

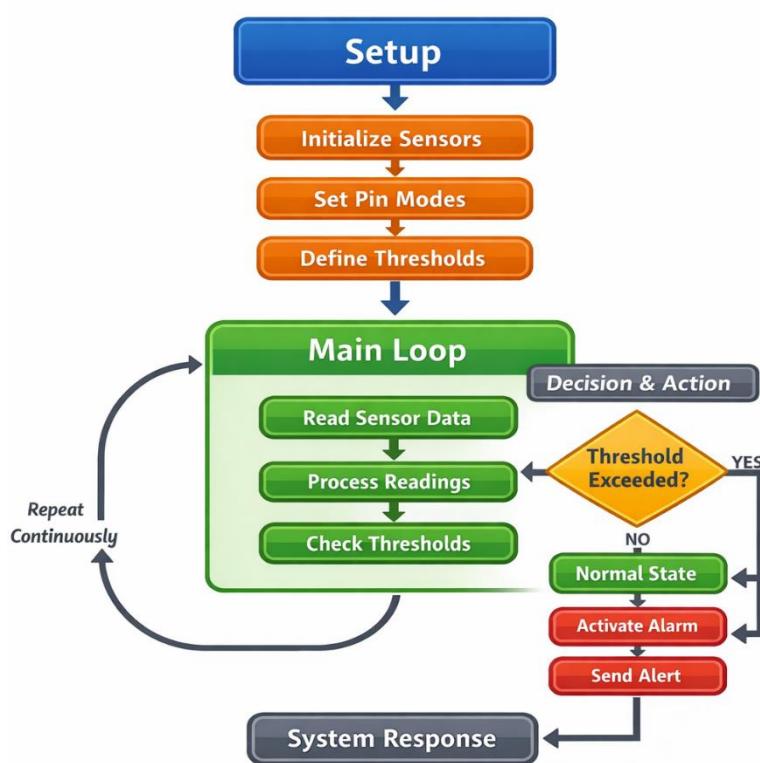
## هيكل البرنامج العام (Program Structure) [2]

يعتمد البرنامج على هيكل منظم يضمن وضوح منطق التشغيل وسهولة الصيانة والتطوير. ويتكوّن الهيكل العام للبرنامج من عدة أجزاء رئيسية، تشمل تهيئة النظام، الحلقة الرئيسية للتشغيل، ووحدات التحكم في المكونات المختلفة.

## التهيئة (Setup)

في هذه المرحلة يتم:

- تعريف المداخل والمخارج
- تهيئة حساسات الغاز
- ضبط منافذ الإنذار
- إعداد القيم المرجعية وحدود الخطر



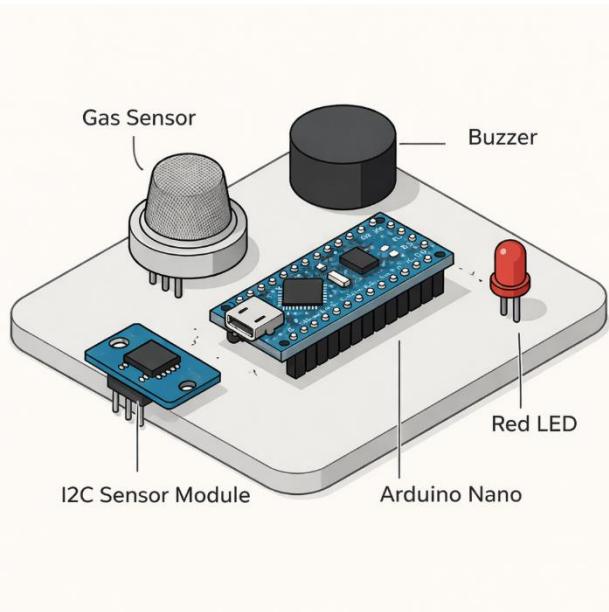
## الحلقة الرئيسية (Loop)

تُعد الحلقة الرئيسية القلب النابض للبرنامج، حيث يتم تنفيذ العمليات التالية بشكل متكرر:

- قراءة بيانات الحساسات
- معالجة القيم المقاسة
- اتخاذ القرار
- تنفيذ الاستجابة

ويساعد هذا الهيكل على ضمان التشغيل المستمر للنظام دون انقطاع.

**3 منطق عمل البرنامج (Logic of Operation)** يعتمد منطق عمل البرنامج على مبدأ المراقبة المستمرة واتخاذ القرار الفوري، حيث تتم قراءة قيمة حساسات الغاز بشكل دوري، ثم مقارنتها بحدود آمنة تم تحديدها مسبقاً.



### خطوات منطق التشغيل

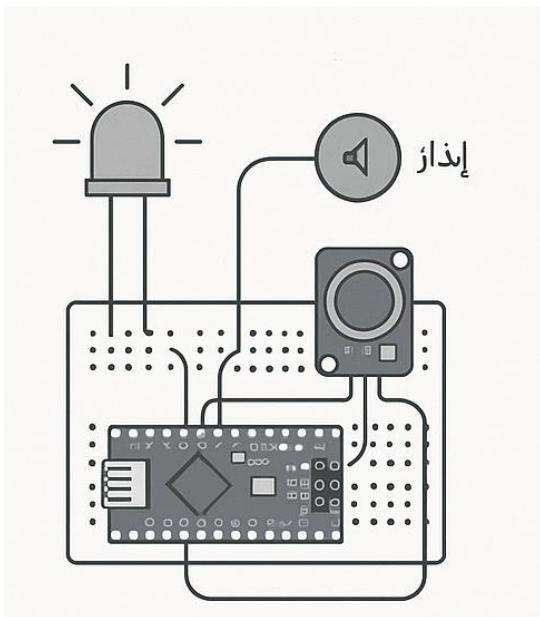
1. قراءة قيمة حساس الغاز.
2. تحويل الإشارة التماثلية إلى قيمة رقمية.
3. مقارنة القيمة بالحدود الآمنة.
4. تحديد حالة النظام:
  - حالة طبيعية
  - حالة خطر
5. تنفيذ الإجراء المناسب.

في الحالة الطبيعية، يستمر الروبوت في العمل دون إصدار أي إنذار، بينما في حالة الخطر يتم تشغيل نظام الإنذار وإرسال التنبيه، وقد يتم إيقاف حركة الروبوت أو تغيير مساره حسب التصميم.

ويراعى في منطق التشغيل تقليل الإنذارات الخاطئة، من خلال الاعتماد على متوسط القراءات بدلاً من قراءة واحدة، مما يرفع من دقة النظام.

## ٤ الخوارزمية المستخدمة (Algorithm Design)

تم تصميم خوارزمية بسيطة وفعالة لتحقيق أهداف النظام، مع التركيز على السرعة والوضوح. وتعتمد الخوارزمية على شروط منطقية واضحة تحدد كيفية الانتقال بين الحالات المختلفة.



### خصائص الخوارزمية

- سهلة الفهم
- قابلة للتعديل
- تحقق استجابة سريعة
- تقلل التعقيد البرمجي

وتُعد هذه الخوارزمية مناسبة لمشاريع التخرج، حيث تتيح التركيز على الجانب التطبيقي دون الدخول في تعقيدات برمجية غير ضرورية.

## ٥ إدارة الأخطاء وحالات الطوارئ

تم تضمين آليات بسيطة لإدارة الأخطاء داخل البرنامج، بهدف ضمان استقرار النظام أثناء التشغيل. وتشمل هذه الآليات:

- التحقق من صحة قراءة الحساس
- تجاهل القيم غير المنطقية
- إعادة ضبط النظام عند حدوث خلل

وفي حالات الطوارئ، يتم إعطاء أولوية قصوى لتشغيل نظام الإنذار، حتى في حال حدوث خلل جزئي في بعض الوظائف الأخرى، وذلك لضمان تحقيق الهدف الأساسي للنظام وهو حماية الأرواح.

---

## ثانيًا: التنفيذ والاختبار (Implementation and Testing)

### 1 تطبيق النموذج العملي للروبوت

بعد الانتهاء من مرحلتي التحليل والتصميم، تم الانتقال إلى مرحلة التنفيذ العملي، والتي تهدف إلى تحويل التصميم النظري والمخططات الهندسية إلى نموذج روبوت حقيقي يعمل على أرض الواقع. وتُعد هذه المرحلة من أهم مراحل المشروع، حيث يتم فيها التأكيد من إمكانية تطبيق الحل المقترن عمليًا باستخدام المكونات المتاحة.

#### خطوات تطبيق النموذج العملي

تم تطبيق النموذج العملي للروبوت الذكي للكشف المبكر عن الغازات وفق تسلسل منظم يشمل الخطوات التالية:

##### 1. تجهيز الهيكل الخارجي

تم أولاً تجهيز القاعدة المتحركة للروبوت، والتأكيد من ثبات العجلات وقدرتها على الحركة بسلامة على الأسطح المختلفة. كما تم التأكيد من أن الهيكل يسمح بتثبيت المكونات الإلكترونية دون التأثير على حركة الروبوت أو استقراره.

##### 2. تثبيت وحدة التحكم

تم تثبيت وحدة التحكم (Arduino / ESP32) في مكان مركزي داخل الهيكل، بحيث يسهل ربطها بجميع المكونات الأخرى، مع مراعاة عزلها عن الاهتزازات والاصدمات.

##### 3. توصيل حساسات الغازات

تم تثبيت حساسات الغازات في الجزء العلوي أو الأمامي من الروبوت لضمان تعرضها المباشر للهواء المحيط، ثم تم توصيلها بوحدة التحكم عبر المنافذ التماضية المناسبة.

---

#### 4. تركيب نظام الحركة

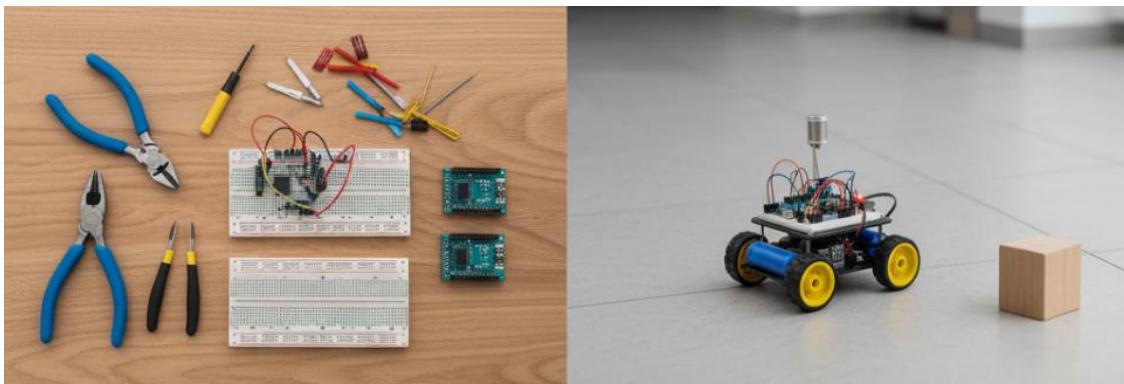
تم تركيب محركات الـ DC وتوصيلها بوحدة التحكم في المحركات (Motor Driver)، ثم ربطها بوحدة التحكم الرئيسية، مع التأكد من سلامة اتجاهات الحركة (أمام - خلف - يمين - يسار).

#### 5. توصيل نظام الإنذار والتنبيه

تم توصيل الجرس (Buzzer) ومؤشرات الـ LED بوحدة التحكم، بحيث يتم تفعيلها تلقائياً عند اكتشاف تسرب غاز.

#### 6. توصيل مصدر الطاقة

تم توصيل البطارية ومنظم الجهد بجميع المكونات، مع التأكد من توفير الجهد المناسب لكل جزء من النظام.



## 2 تحميل البرنامج وتشغيل النظام

بعد الانتهاء من تجميع المكونات المادية، تم الانتقال إلى مرحلة تحميل البرنامج على وحدة التحكم باستخدام بيئة Arduino IDE. وتم التأكد من سلامة الكود البرمجي وخلوه من الأخطاء، ثم تحميله على وحدة التحكم.



### خطوات التشغيل الأولى

- تشغيل مصدر الطاقة.
- التأكد من تهيئة الحساسات.
- مراقبة قراءات القيم الأولية.
- التأكد من عدم صدور إنذارات خاطئة.

وقد أظهرت هذه المرحلة أن النظام يبدأ العمل بشكل طبيعي، وتتم قراءة بيانات الحساسات بشكل مستمر دون حدوث أعطال.

## 3 اختبار النظام (System Testing)

تهدف مرحلة الاختبار إلى تقييم أداء الروبوت والتأكد من تحقيقه لأهداف المشروع، وتم تقسيم الاختبارات إلى عدة أنواع لضمان شمولية التقييم.

### 1-3 اختبار حساسات الغازات

تم اختبار حساسات الغازات من خلال تعريضها لمصادر غاز مختلفة (مثل غاز ولاء أو بخار مواد قابلة للاشتعال)، ومراقبة التغير في القراءات.



#### نتائج الاختبار:

- استجابة سريعة للحساس عند وجود الغاز.
- زيادة ملحوظة في القيم المقاسة.
- عودة القيم إلى الوضع الطبيعي بعد زوال الغاز.

---

## 2-3 اختبار نظام الإنذار

تم اختبار نظام الإنذار من خلال رفع تركيز الغاز فوق الحد الآمن المحدد في البرنامج.

نتائج الاختبار:

- تشغيل الجرس الصوتي فوراً.
- إضاءة مؤشرات التحذير.
- استمرار الإنذار طالما استمر وجود الغاز.

---

## 4 تحليل نتائج الاختبار

أظهرت نتائج الاختبارات أن الروبوت الذكي للكشف المبكر عن الغازات يعمل بكفاءة جيدة في اكتشاف تسرب الغازات والاستجابة لها في وقت مناسب. كما أثبت النظام قدرته على العمل بشكل مستقر دون حدوث أعطال أثناء التشغيل المستمر.

وقد لوحظ أن دقة الكشف تعتمد بشكل كبير على معايرة الحساسات وضبط الحدود الآمنة، وهو ما يمكن تحسينه مستقبلاً باستخدام حساسات أكثر دقة أو خوارزميات تعلم آلي متقدمة.

---

## 5 التحديات التي واجهت التنفيذ

خلال مرحلة التنفيذ، واجه المشروع بعض التحديات، من أبرزها:

النهاية إلى معايرة دقة الحساسات.

تأثير القراءات بالعوامل البيئية.

محودية مصدر الطاقة.

وقد تم التغلب على هذه التحديات من خلال ضبط الإعدادات البرمجية وتحسين التوصيلات.

لبرمجة لوحة الأردوينو للكشف عن تسرب الغاز وعرض رسالة تنبيه على شاشة LCD، يمكنك استخدام الكود التالي كنموذج:

أولاً، تأكد قبل استخدام البرنامج من تحميل مكتبة [LiquidCrystal\\_I2C](#)

```
#include <LiquidCrystal_I2C.h>

// LCD
LiquidCrystal_I2C lcd(0x27, 20, 4);
// مدخل الإشارة التنازلي من مستشعر الغاز MQ-4
int analogPin = A0;
int analogVal = 0;

void setup() {
    lcd.init(); // LCD
    lcd.backlight(); // تشغيل الإضاءة الخلفية
}

void loop() {
    // قراءة قيمة المستشعر
    analogVal = analogRead(analogPin);

    lcd.clear();
    lcd.setCursor(0, 0);

    // التحقق من قيمة الغاز
    if (analogVal <= 60) {
        lcd.print("Presence of gas"); // اذا وجد غاز
    } else {
        lcd.print("Absence of gas"); // اذا لم يوجد غاز
    }

    delay(1000);
}
```

هذا البرنامج اردوينو يقوم بالتالي:

- 1- يقوم بقراءة قيمة التيار المتناوب من مستشعر الغاز MQ-4.
- 2- يقارن قيمة القراءة مع عتبة محددة لتحديد ما إذا كان هناك تسرب للغاز.
- 3- إذا تم اكتشاف تسرب للغاز، يتم عرض رسالة تنبيه على شاشة LCD.
- 4- إذا لم يتم اكتشاف تسرب للغاز، يتم عرض رسالة عادية على الشاشة.

## ◆ شرح الكود بالتفصيل

### 1 استدعاء مكتبة شاشة LCD

```
#include <LiquidCrystal_I2C.h>
```

- هذه المكتبة تسمح لك بالتحكم في شاشة LCD تعمل بتقنية I2C
- بدونها لا يمكن لـ Arduino التواصل مع الشاشة

### 2 تعریف شاشة LCD

```
LiquidCrystal_I2C lcd(0x27, 20, 4);
```

معناها:

- → عنوان الشاشة على I2C
- → عدد الأعمدة (20 حرف)
- → عدد الصور (4 أسطر)

يعني أن الشاشة 20x4

### 3 تعریف المتغيرات

```
int analogPin = A0;      // مدخل المستشعر
int analogVal = 0;        // القيمة المقرؤة من المستشعر
```

- analogPin → الطرف الموصول عليه مستشعر MQ-4
- analogVal → نخزن فيه القراءة القادمة من المستشعر
- القراءة تكون بين 0 و 1023

### 4 دالة setup()

```
void setup() {
    lcd.init();
    lcd.backlight();
}
```

◆ هذه الدالة تعمل مرة واحدة فقط عند تشغيل الأردوينو

- lcd.init() → تهيئة الشاشة
- lcd.backlight() → تشغيل الإضاءة الخلفية

---

## 5 دالة loop()

```
void loop() {
```

- هذه الدالة تعمل بشكل متكرر بلا توقف

---

## 6 قراءة مستشعر الغاز

```
analogVal = analogRead(analogPin);
```

ما زالت هنا؟

- Arduino يقرأ الجهد الخارج من MQ-4 إلى رقم بين:
  - → لا غاز
  - → تركيز عالي جداً → 1023

---

## 7 مسح الشاشة وتحديد مكان الكتابة

```
lcd.clear();  
lcd.setCursor(0, 0);
```

- lcd.clear() → ممسح كل ما هو مكتوب سابقاً
- lcd.setCursor(0, 0) → إعادة الكتابة من:
  - العمود 0
  - السطر 0 (أول سطر)

---

## 8 شرط الكشف عن الغاز

```
if (analogVal <= 60) {
```

هنا:

- نقارن قراءة المستشعر بالقيمة 60
- إذا كانت أقل أو تساوي 60 → نعتبر أن هناك غاز

⚠ هذه القيمة تجريبية وليس ثابتة

---

9 في حالة وجود غاز

```
lcd.print("Presence of gas");
```

- يتم عرض رسالة تحذير على شاشة LCD

---

10 في حالة عدم وجود غاز

```
else {
    lcd.print("Absence of gas");
}
```

- تظهر رسالة طبيعية تعني عدم وجود تسرب

---

1 التأخير الزمني 1 1

```
delay(1000);
```

- تأخير لمدة 1000 ملي ثانية = 1 ثانية
- حتى لا يتم تحديث الشاشة بسرعة مزعجة

## المراجع

1. محمد، سعد عبد الرحمن. (2021). **الذكاء الاصطناعي: المفاهيم والتطبيقات**. القاهرة: دار الفكر العربي.
2. عبد الله، أحمد محمود. (2020). **الروبوتات الذكية وتطبيقاتها في المجالات الصناعية**. الإسكندرية: دار المعرفة الجامعية.
3. حسن، محمد علي. (2019). **الأنظمة المدمجة وتطبيقاتها العملية**. القاهرة: دار الكتب العلمية.
4. زيدان، محمود عبد الله. (2022). **إنترنت الأشياء وتطبيقاته في الأنظمة الذكية**. القاهرة: دار التعليم الجامعي.
5. يوسف، خالد حسين. (2018). تصميم نظام ذكي للكشف عن تسرب الغازات باستخدام المتحكمات الدقيقة. **مجلة العلوم الهندسية**، جامعة القاهرة، 45(2)، 120–135.
6. علي، أحمد فؤاد، وعبد الرحيم، محمد حسن. (2020). نظام آلي للكشف المبكر عن الغازات القابلة للاشتعال. **المجلة العربية للهندسة والتكنولوجيا**، 12(1)، 68.55–68.55.
7. سليمان، عبد الكريم محمد. (2019). **أساسيات المتحكمات الدقيقة وتطبيقاتها**. عمان: دار المسيرة للنشر والتوزيع.
8. عبد السلام، حسين محمود. (2021). استخدام الحساسات الذكية في أنظمة السلامة الصناعية. **مجلة البحوث التطبيقية**، 8(3)، 210.225–225.210.
9. رمضان، محمود أحمد. (2020). **مقدمة في الروبوتات المتحركة**. القاهرة: دار النهضة العربية.
10. شحاته، محمد عبد الله. (2018). **أنظمة التحكم الآلي الحديثة**. القاهرة: دار الفكر الجامعي.
11. منصور، أحمد إبراهيم. (2022). تطبيقات الذكاء الاصطناعي في أنظمة الأمان والسلامة. **مجلة الذكاء الاصطناعي العربية**، 4(1)، 30.47–47.30.

- 
12. عبد الوهاب، سامي حسن. (2019). **تحليل وتصميم الأنظمة الذكية**. القاهرة: دار الكتب الأكاديمية.
  13. وزارة الاتصالات وتكنولوجيا المعلومات. (2021). **التحول الرقمي وتطبيقات إنترنت الأشياء**. جمهورية مصر العربية.
  14. الهيئة العربية للتصنيع. (2020). **تطبيقات الروبوتات في المجالات الصناعية والأمنية**. القاهرة.
  15. جامعة الملك سعود. (2022). **دراسات حديثة في الروبوتات وأنظمة الاستشعار الذكية**. الرياض.