١ برامج المحاكاة والبرمجة

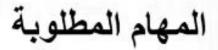




٢ المهام المطلوبة - المهمة الأولى

لمقطع اللقاء اضغط هنا

السلايدات اضغط هنا 📳





•صمم الدائرة الالكترونية للتحكم بعدد ٥ محركات سرفو •برمج الدائرة الالكترونية لتكون جميع الحركات على (٩٠) درجة

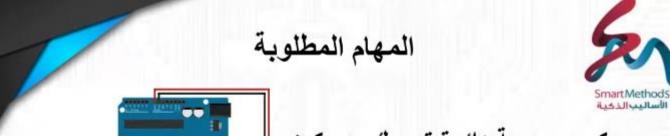
•برمجة المحركات ليتم تحريكها باستخدام مقاومة متحركة



٢ المهام المطلوبة - المهمة الثانية

لمقطع اللقاء اضغط هنا

السلايدات اضغط هنا 📵



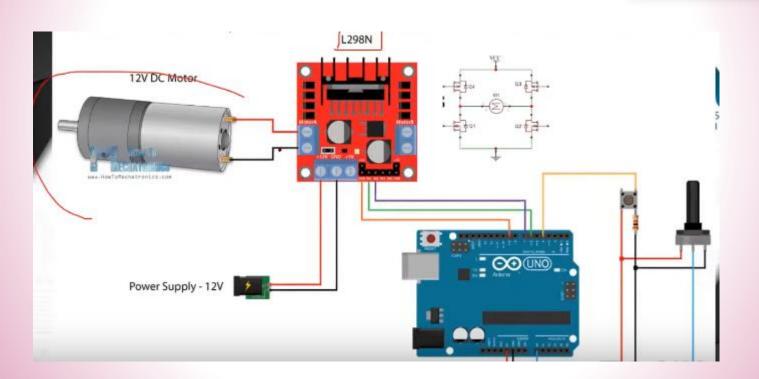




المهام المطلوبة - المهمة الثانية

لمقطع اللقاء اضغط هنا

📵 للسلايدات اضغط هنا



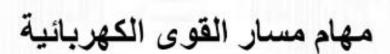




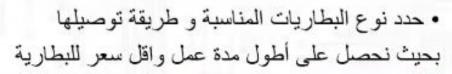
المهام المطلوبة - المهمة الثالثة

لمقطع اللقاء اضغط هنا

إلسلايدات اضغط هنا







• صمم دائرة شحن البطارية

محمم دائرة التشغيل

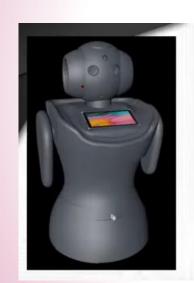




٢) المهام المطلوبة - المهمة الرابعة

لمقطع اللقاء اضغط هنا

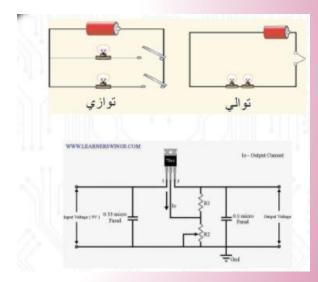
السلايدات اضغط هنا 📵



المهام المطلوبة



- تصميم دائرة كهربائية للتحكم بالعين
- تصميم دائرة الكترونية للمزود الطاقة



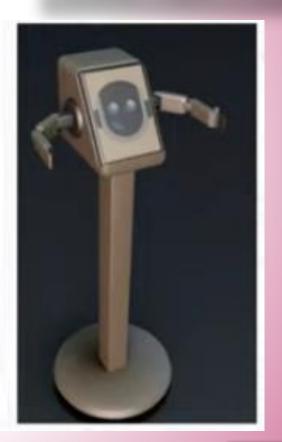


٢ المهام المطلوبة - المهمة الخامسة

لمقطع اللقاء اضغط هنا











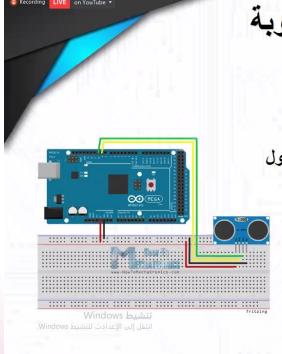
٢ المهام المطلوبة - المهمة الخامسة

Talking: Asso Duramae

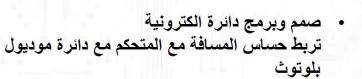
SmartMethods الأساليب الذكية

لمقطع اللقاء اضغط هنا

السلايدات اضغط هنا 📵



المهمة المطلوبة



- عند وجود شخص امام الحساس لمدة ٣ ثواني
 - يرسل إشارة بالبلوتوث لتشغيل مقطع فيديو
 - ويقوم بتحريك الذراع



اضغط للتحدث الى Gentle



٢ المهام المطلوبة – المهمة السادسة

لمقطع اللقاء اضغط هنا

السلايدات اضغط هنا 📵





- ترکیب عدد ۲ محرکات
- حدد نقطة البداية لكل محرك
 (بناء على طلب المهندس الميكانيكي)
- برمج ثلاث حركات متناسقة لحركة ذراع الروبوت





توصيات



لمقطع اللقاء اضغط هنا

اختبار من شركة الأردوينو اضغط هنا





٢ المهام المطلوبة – المهمة السابعة

لمقطع اللقاء اضغط هنا

ملاحظة: ينصح بمشاهدة اللقاء أولاً





