



الهيئة الملكية للجبيل وينبع
Royal Commission for Jubail & Yanbu



الم دفتر الهندسة



ENGINEERING NOTEBOOK



We invest in future minds

ذكاء

الفهرس

الأقسام	
ص ٣	الأدوات المستخدمة في الروبوت
ص ٤	هيكل الروبوت
ص ٥	برمجة الروبوت
ص ٦	أعضاء الفريق

الأدوات المستخدمة في الروبوت



كفرات spike



عقل ال spike



حساس المسافة spike



محرك متوسط
spike



حساس الألوان spike



هيكل الروبوت:

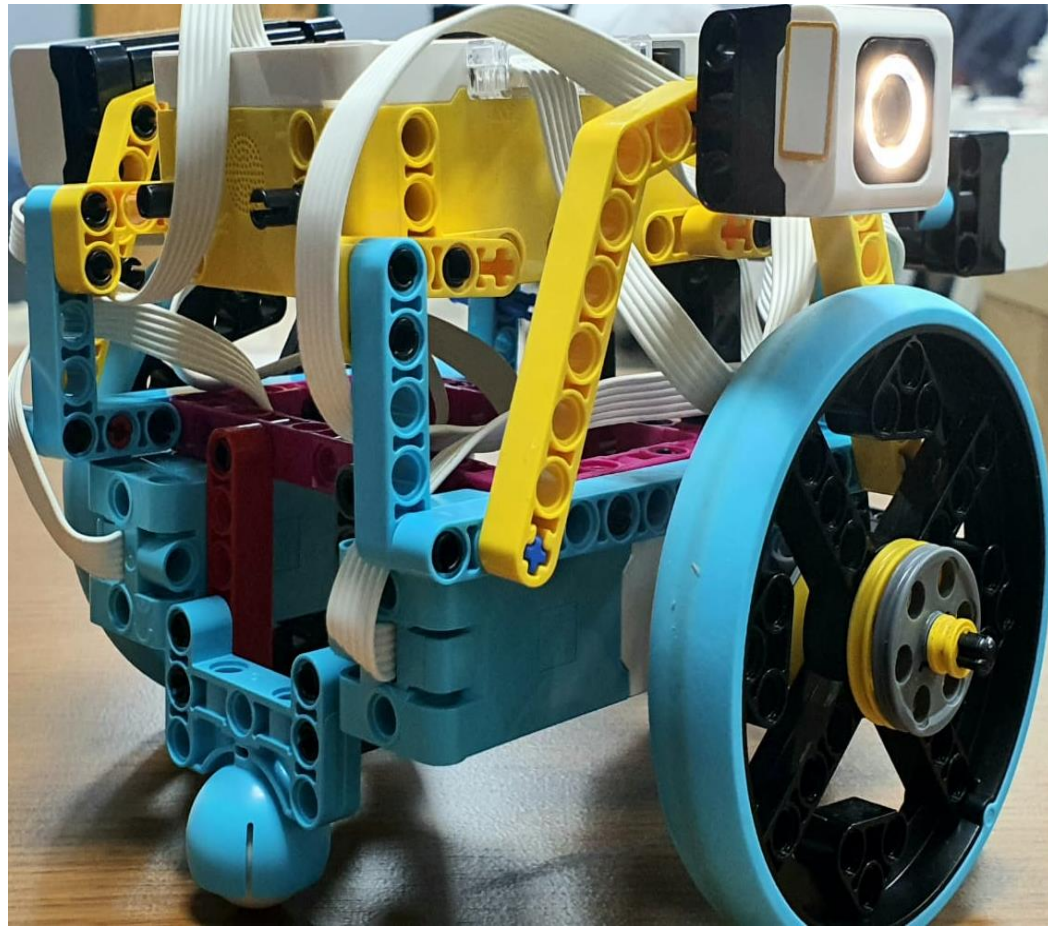
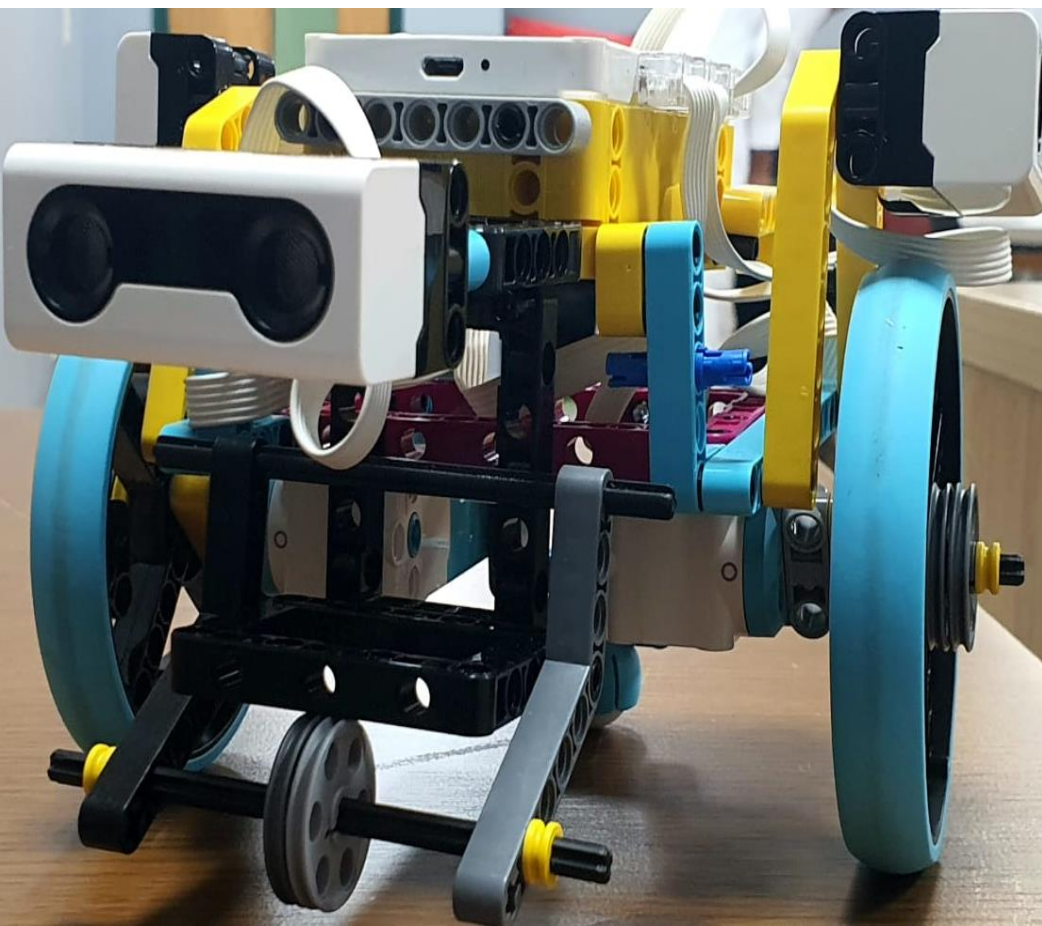
مقاس الروبوت :

يجب ان لا يتجاوز مقاس الروبوت أكثر من :
(cm 30 × 20 × 30) (inch 12 x 8 x 12)

الهدف من الروبوت :

إكمال السيارة ثلاث دورات على المسار مع مواضع عشوائية لجدران
المسار الداخلية.

إكمال السيارة ثلاث دورات على المسار مع إشارات مرور خضراء
وحمرات موضوعة بشكل عشوائي.





الهيئة الملكية للجبيل وينبع
Royal Commission for Jubail & Yanbu



برمجة الروبوت:

تفادي الحواجز

التحكم

ضوء

صوت

أحداث

التحكم

المستشعرات

المشغلون

المتغيرات

القولب الخا...

حركة إضافية

SPIKETM Prime

عندما يبدأ البرنامج

تحقق زاوية الانعراج 0

انتظر 0.5 ثانية

تحقق محركات الحركة D+C

تحقق سرعة الحركة 40 %

كرر 15 مرة

بدء الحركة 0

كرر 10 مرة

انتظر حتى F هل يكون أقرب من 19 ؟

انقلب الحركة

التحرك 3 سم

التحرك 85 سم: 0.5 دورات

بدء الحركة 0

انتظر حتى E هل يكون أقرب من 15 ؟

التحرك 50 سم: 0.5 دورات

بدء الحركة 0

11:38 ص ENG US ٤٥/٠٢/٢٤

اكتب هنا للبحث





الهيئة الملكية للجبيل وينبع
Royal Commission for Jubail & Yanbu



رابط مستودع Github:

https://github.com/abodahim/WRO_Future_Engineers
2023





الهيئة الملكية للجبيل وينبع
Royal Commission for Jubail & Yanbu



أعضاء الفريق

الطالب: البراء فوانر عايش
الطالب: سالم عبد الرزاق باحمران

مدرب الفريق
أ. عبد الرحمن الفيقي

