ورقة عمل: تحدي السير بخط مستقيم

**التحدي: نقوم ببرمجة الروبوت ليسير بشكل مستقيم الى الأمام من خط البداية الى النهاية ومن ثم يعود الى خط البداية مجددا.**

1

2

FINISH

START

B

C

**القسم الأول: ما يجب أن نعمل.**

* برمج الروبوت لسير من الخط الأسود الى الخط الأخضر عن طريق الثواني، ثم الدرجات ثم الدورات.

1. ماذا تلاحظ؟ ما هو الاختلاف بين الثواني\الدرجات\الدورات؟ أي آليات البرمجة أكثر دقة؟ أيها أقل دقة؟

الثواني:

الدرجات:

الدورات:

كم احتجت من وقت لبرمجة الروبوت ليذهب الى خط النهاية ويعود الى خط البداية؟ هل قمت بالكثير من التجربة والخطأ؟

**القسم الثاني: والآن، أعد تنفيذ المهمة باستخدام خاصية قراءة المنفذ "port view" لقراءة حساس الدوران؟ كيف يمكن استخدام هذه القراءة؟**

1. هل هذه الطريقة أسهل من التجربة التي تمت في القسم الأول