

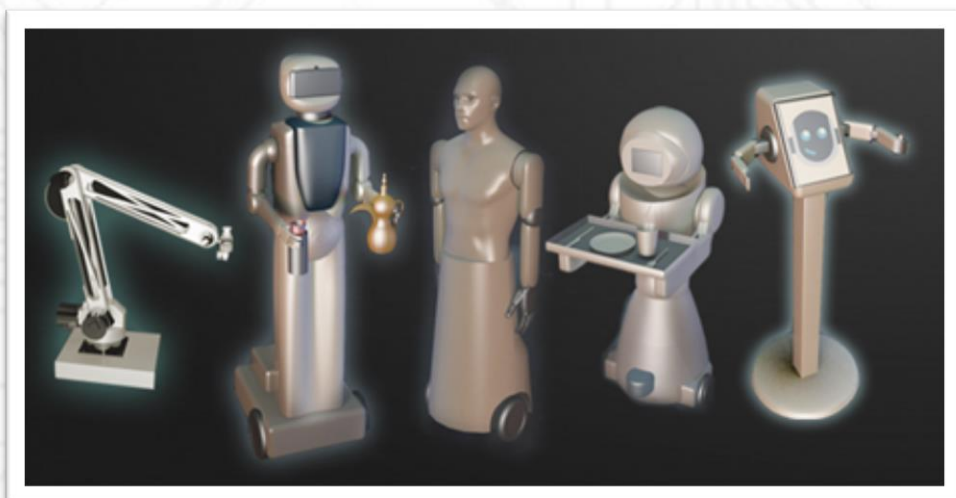
# التدريب الصيفي 2021



هندسة النظم و  
الهندسة الصناعية

الملف الختامي

اعداد المتدرب : حمود عبدالله الشمري



الملف الختامي يشمل :

- ١- عمليات التشغيل : 3
- ٢- تجارب التشغيل : 17
- ٣- الاخطاء المتوقعة : 21
- ٤- دليل المستخدم : 22
- ٥- الضمان : 23

# عمليات التشغيل

في عمليات التشغيل سنتطرق لما يلي :

- ١- نبذة عن المشروع : 4
- ٢- أبعاد الروبوت : 5
- ٣- أبعاد الحلبة : 12
- ٤- قوانين التشغيل : 13
- ٥- وصف لوحة التحكم : 14
- ٦- تفاصيل عملية التشغيل من ناحية تقنية : 15



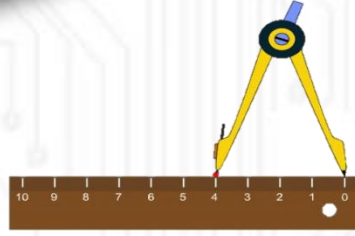
# نبذة عن المشروع

- هو مشروع صناعة روبوتات مبارزة يمكنها الدفاع او الهجوم عن طريق متحكم بشري بواسطة الانترنت و استخدام واجهة تحكم .
- يتكون الروبوت من جزئين هما المنصة و الذراع .
- المنصة هي الجزء الاسفل الحامل للذراع يتم ربط العجلات و محركاتها به و يمكن اضافة بعض الافكار عليها لتصبح اخف ، اكثر دفاعا و غيرها .
- الذراع هو الجزء المتحرك في الروبوت مهمته الأساسية الهجوم يستطيع المتمرس الممتاز استخدامه لدفاع ، يجب ان تكون نهاية الذراع مصممة بشكل يجعلها تستطيع تنفيذ مهمتها الأساسية بشكل ممتاز ويمكن إضافة بعض الافكار له ليصبح اكثر مرونة و اسرع للهجوم او الدفاع .

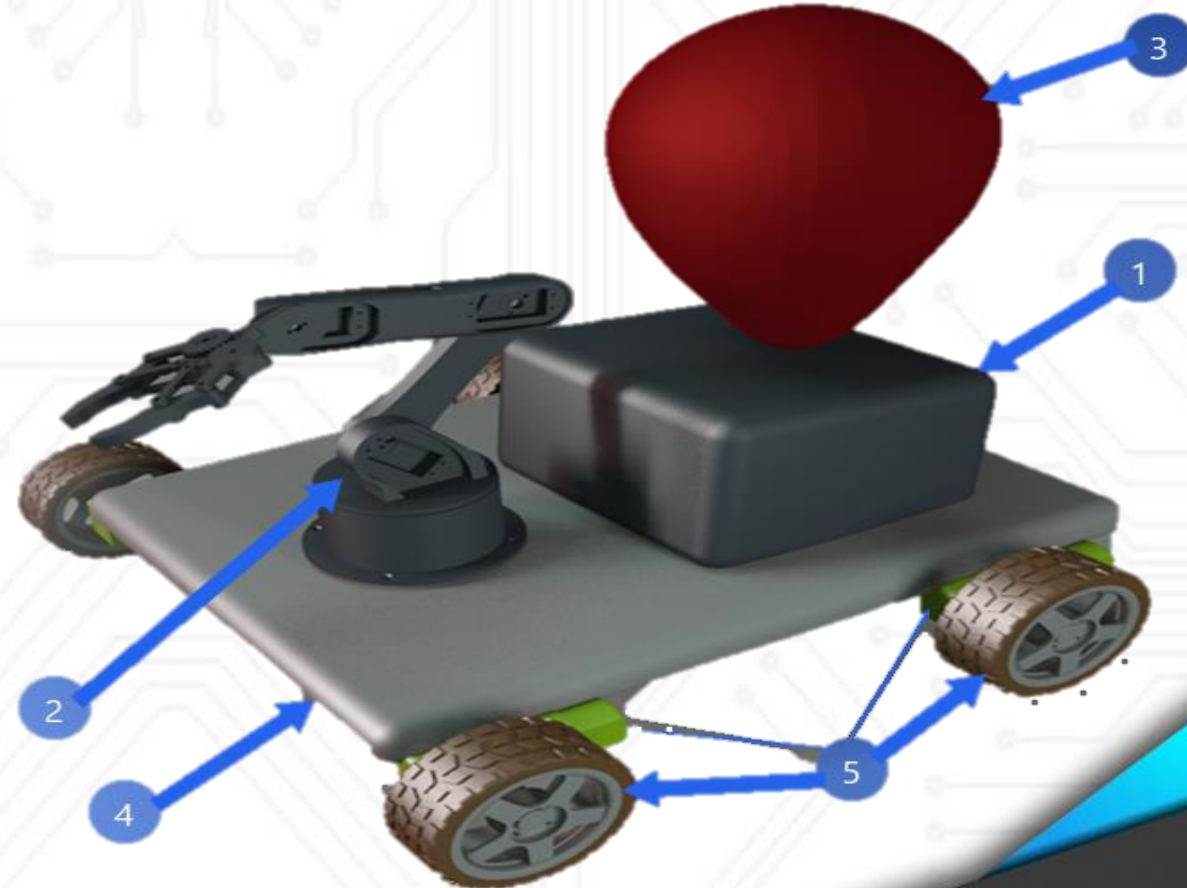


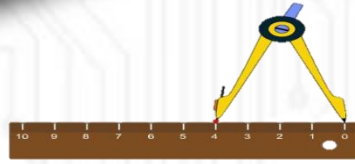


# أبعاد الروبوت



• في ما يلي  $X$  يمثل الطول ،  $Z$  يمثل العمق ،  $Y$  يمثل الارتفاع

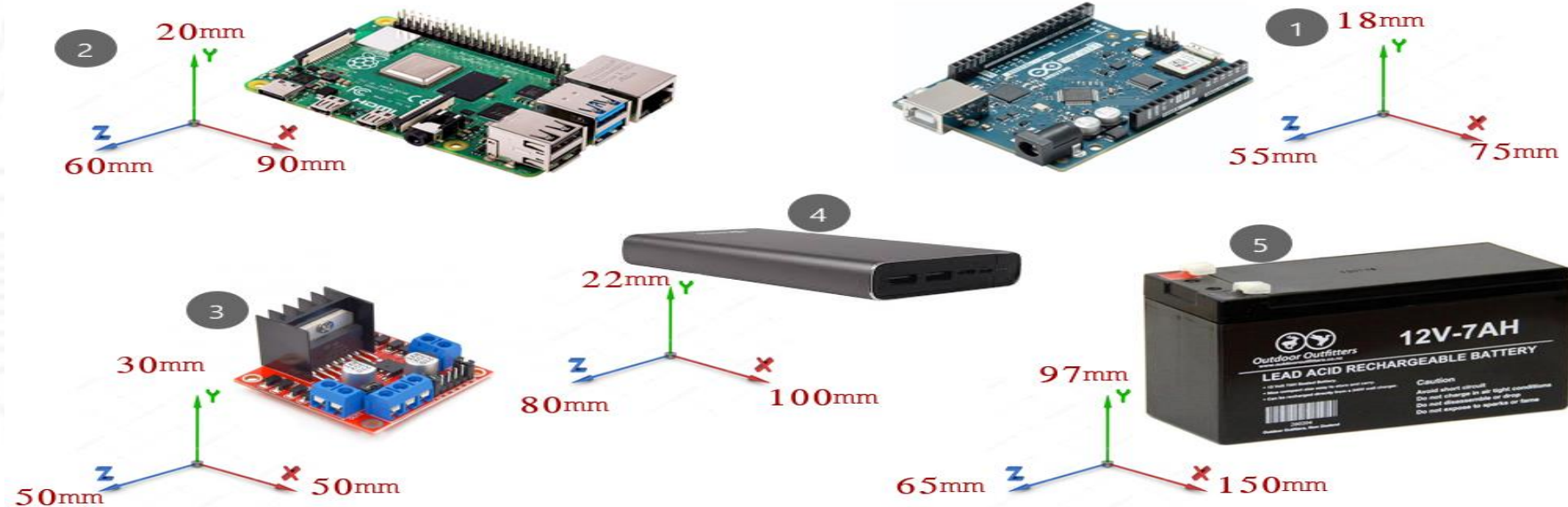




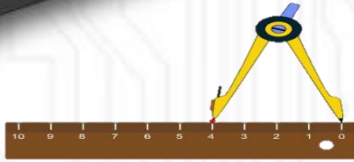
# أبعاد الروبوت

❖ أولا الصندوق المشار له برقم واحد في الصورة ١ يحتوي الصندوق على :

- |                     |              |                                 |
|---------------------|--------------|---------------------------------|
| ١. الاردوينو        | : الابعاد هي | $X=75mm$ , $Y=18mm$ , $Z=55mm$  |
| ٢. راسبيري باي      | : الابعاد هي | $X=90mm$ , $Y=20mm$ , $Z=60mm$  |
| ٣. الدرايفر         | : الابعاد هي | $X=50mm$ , $Y=30mm$ , $Z=50mm$  |
| ٤. البطارية الاولى  | : الابعاد هي | $X=100mm$ , $Y=22mm$ , $Z=80mm$ |
| ٥. البطارية الثانية | : الابعاد هي | $X=150mm$ , $Y=97mm$ , $Z=65mm$ |



# أبعاد الروبوت



SmartMethods  
الأساليب الذكية

لذلك لابد ان تكون ابعاد الصندوق هي :  $X=270\text{mm}$  ,  $Y=125\text{mm}$  ,  $Z=130\text{mm}$  مع الاخذ ب 25mm زيادة على كل المحاور ، وفي ما يلي توضيح اكثر لتوزيع القطع داخل الصندوق :

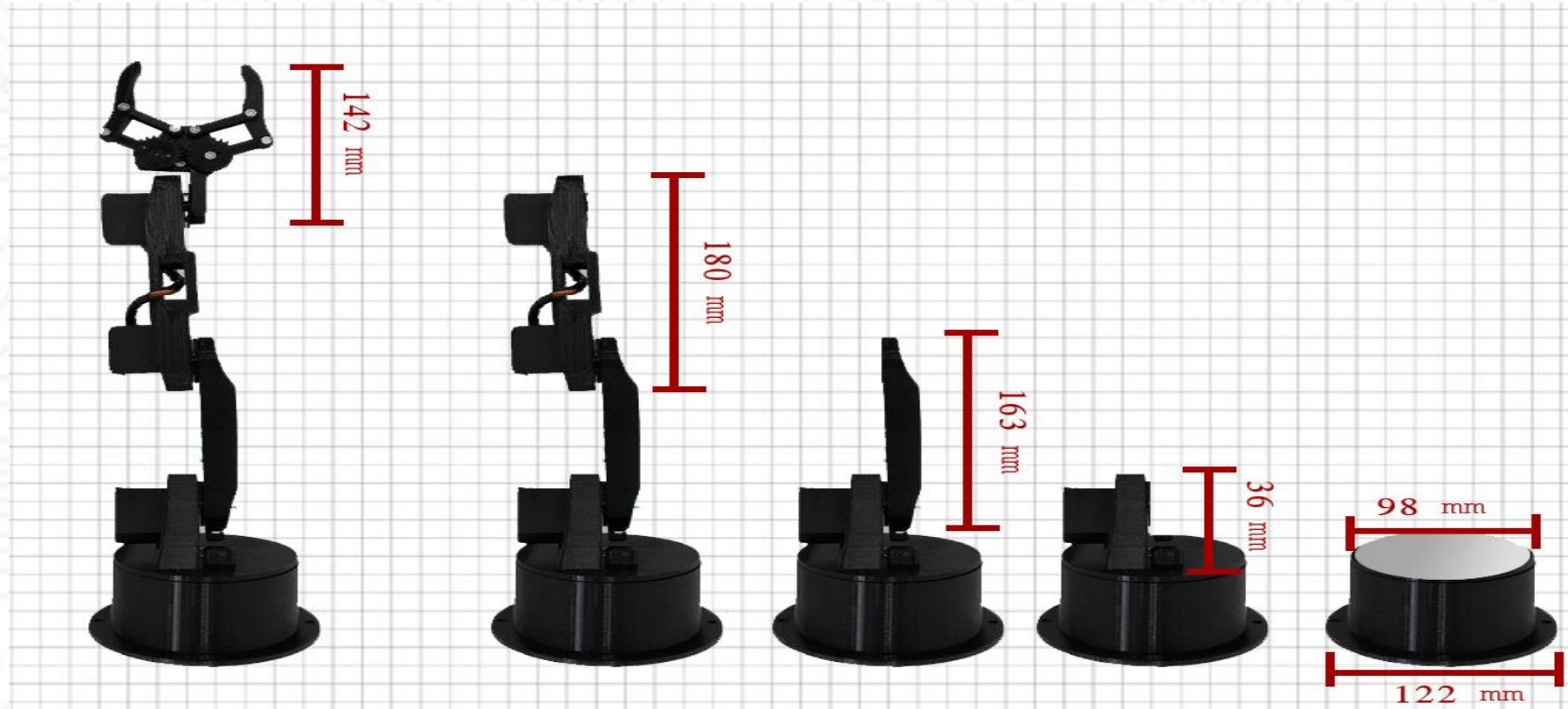




# أبعاد الروبوت

❖ ثانيا الذراع المشار له برقم اثنين في الصورة ١ :

$X=122\text{mm}$  ,  $Z=122\text{mm}$  ,  $Y=620\text{mm}$





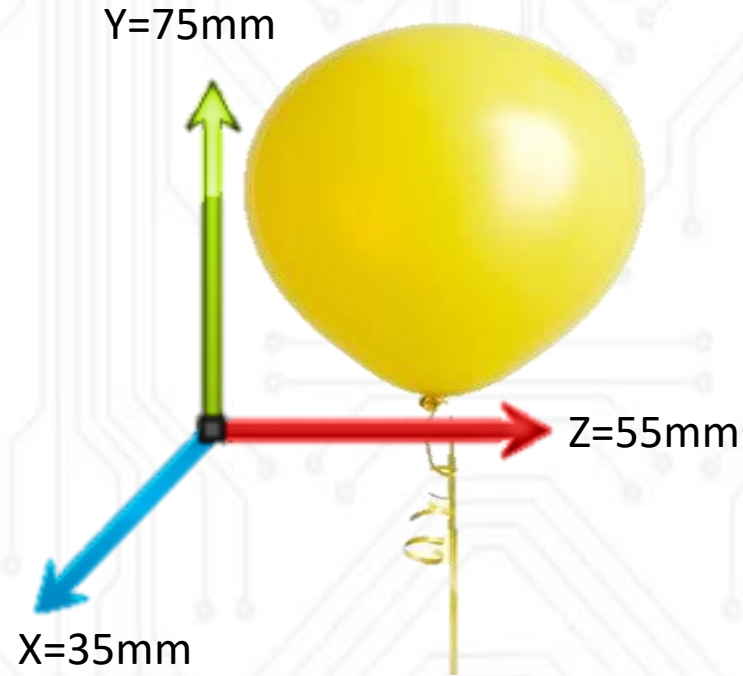
# أبعاد الروبوت



SmartMethods  
الأساليب الذكية

❖ ثالثا ابعاد البالون المشار له برقم ثلاثة في الصورة ١ :

ابعاد البالون ليست الإلزامية فهي لا تؤثر كثيرا



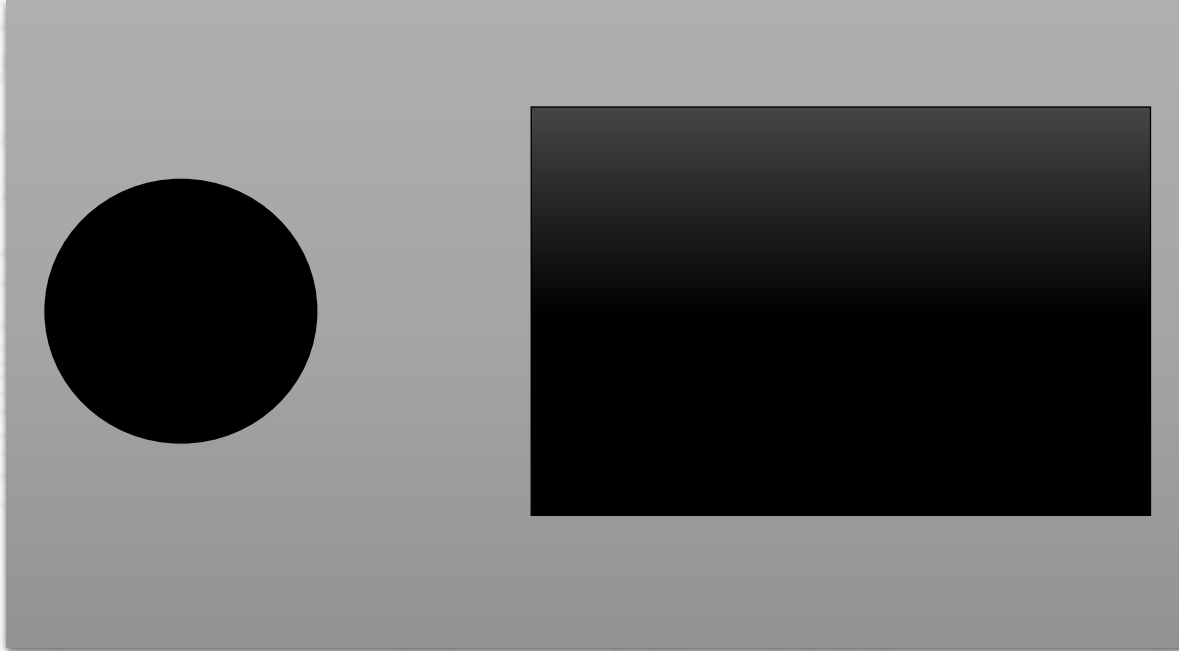
# أبعاد الروبوت



SmartMethods  
الأساليب الذكية

❖ رابعا قاعدة الروبوت المشار له برقم اربعة في الصورة ١ :

- لابد ان يحمل الجسم الصندوق و الذراع و البالون
- ابعاد الجسم تشمل ما سبق :  $X=600mm$  ,  $Y=620mm$  ,  $Z=500mm$
- الارتفاع المشار الية بمحور Y هو من بداية القاعدة الى نهاية الذراع ولا يدخل في ذلك ارتفاع القاعدة او جسم الروبوت عن سطح الارض



# أبعاد الروبوت



❖ **خامسا بقيت الاجسام المشار لها برقم خمسة في الصورة ١ :**

- هي عبارة عن اربع محركات يشترط بها ان تتحمل وزن القاعدة و العجلات بالكامل و تستطيع تحريك الروبوت بسرعة و مرونة .
- اربع عجلات لابد الاخذ بالاعتبار انها المسؤولة عن الارتفاع ايضا ، فالقاعدة تحمل بالأسفل المحركات و بعض الاسلاك الكهربائية .





# أبعاد الحلبة

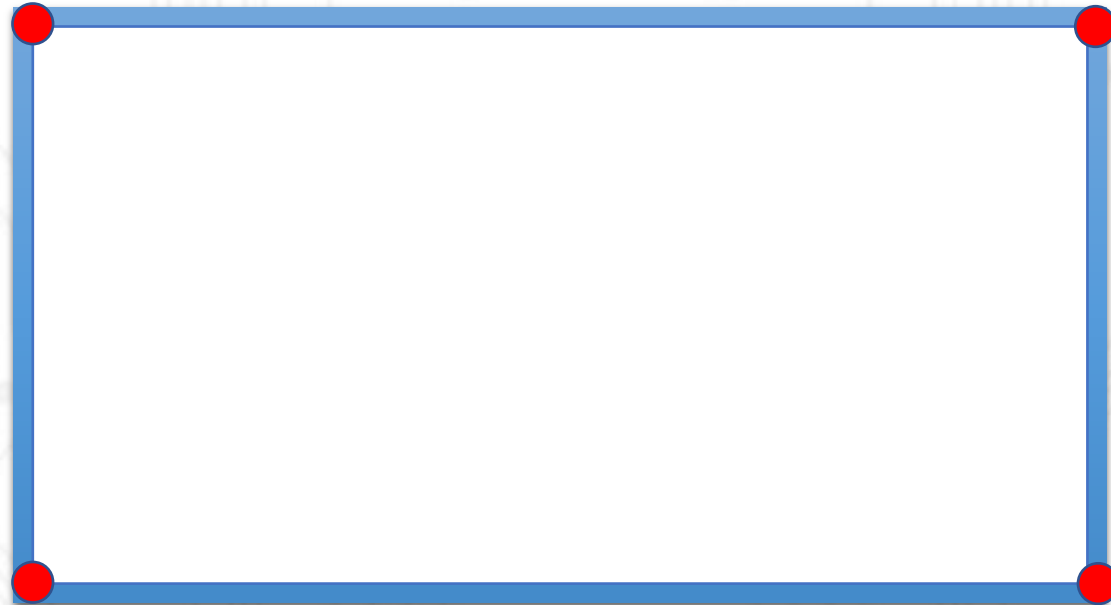
أبعاد الحلبة :

الطول  $X=2.5m$

العرض  $Z=2m$

المساحة الكاملة للحلبة بالمتر مكعب 5

α هذه المسافة هي ضعف مساحة الربوتين مما يسمح لهم بالالتفاف على بعضهم .



# قوانين التشغيل



SmartMethods  
الأساليب الذكية

١. يقوم الروبوت بعمليتين اساسيتين في أي لعبة استراتيجية هما الدفاع و الهجوم .
٢. عملية الدفاع تتم عن طريق المراوغة او المناورة من اجل حماية البالون الخاص به .
٣. عملية الهجوم تتم عن طريق الهجوم بالذراع المتحكم به لتفجير بالون الخصم .
٤. يتم ربط نهاية الذراع بأداة تستطيع تفجير بالون الخصم بسهولة .
٥. يتم التحكم بالروبوتين المتبارزين عن طريق شخصين اون لاین .
٦. قبل الدخول الى الحلبة يجب التأكد من ان الروبوتين من نفس المستوى .
٧. يجب تفقد الروبوتات من قبل الحكام باحثين عن ادوات غش مخفية ، يعتبر الروبوت الغاش خاسر.
٨. دقيقة كاملة للفريق لتأكد من عمل الروبوت بشكل صحيح مع اعطاء ربع ساعة للصيانة اذا لزم الامر ( أي زيادة في الوقت تعتبر انسحاب ) .
٩. ابعاد المتجهرين و اللاعبين ، وحضور الحكام على الحلبة فقط .
١٠. تعطل الروبوت بعد ذلك يعتبر خسارة .
١١. خروج الروبوت خارج الحلبة خسارة .
٢١. تقسم المباراة الى شوطين بينهما ربع ساعة استراحة و صيانة .
٣١. تفجر البالون تحت أي سبب يعتبر خسارة .



# وصف لوحة التحكم

MOTOR 1

0 180

MOTOR 2

0 180

MOTOR 3

0 180

MOTOR 4

0 180

MOTOR 5

0 180

MOTOR 6

0 180

SAVE on off

- يتم التحكم بالروبوت عن طريق النت و استخدام واجهة بسيطة للتحكم .
- تحتوي الواجهة على ازرار التشغيل و الاطفاء في الاسفل .
- تحتوي على ستة مفاتيح انزلاق لكل محرك مفتاح خاص به .
- أقصى درجة لليسار تعني الوضع الاصلي للمحرك زاوية صفر و أقصى درجة لليمين تعني التحرك ١٨٠ درجة .

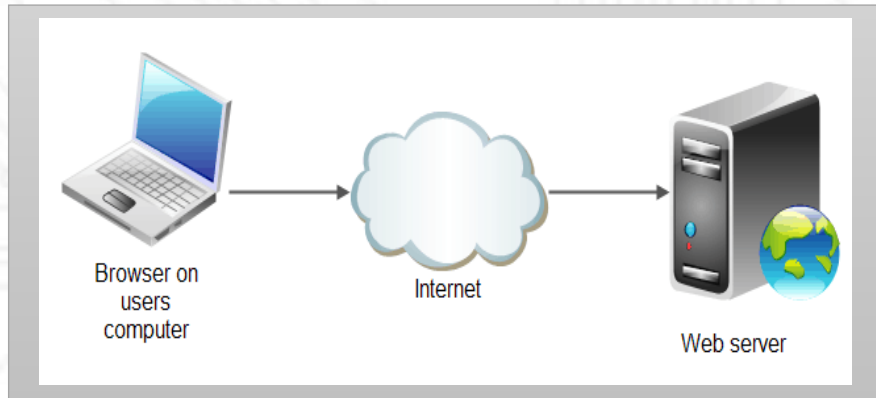


# عملية التشغيل من ناحية تقنية



SmartMethods  
الأساليب الذكية

*IOT*



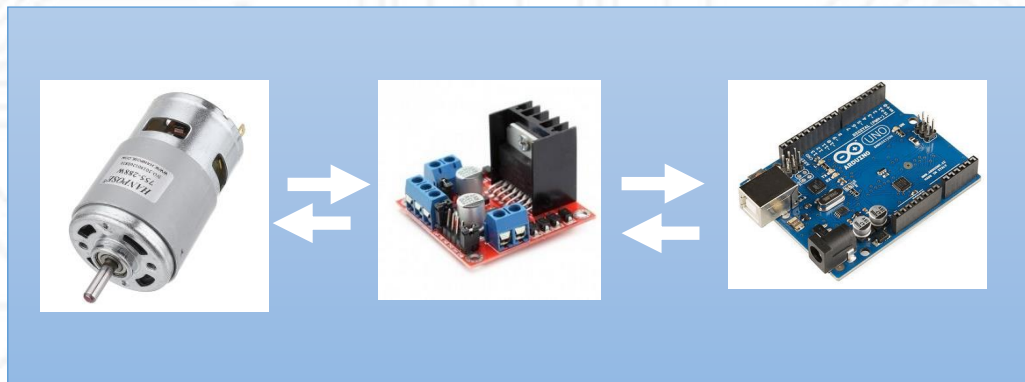
*IOT & AI*



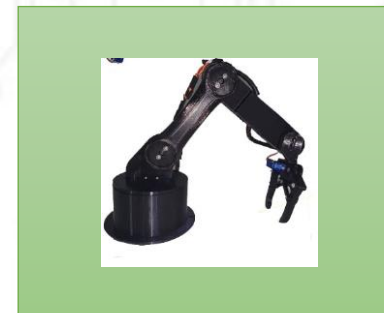
*AI*



*Electricity*



*mechanics*

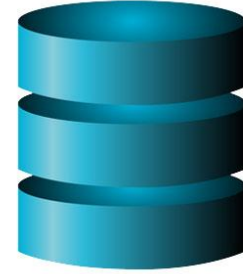


# عملية التشغيل من ناحية تقنية

*IOT*

انشاء واجهة او لوحة التحكم وربطها  
بالإنترنت

*IOT & AI*



*AI*

جعل الروبوت ذكي  
بتعرف على الحلبة ،  
المحيط و المهمة

*Electricity*

اختيار القطعة الكهربائية المناسبة و برمجتها

*mechanics*

تصميم الاشكال  
و طباعتها



# تجارب التشغيل

في تجارب التشغيل سنتطرق لما يلي :

- الاختبار الوظيفي : 18
- اختبار غير وظيفي : 19
- مشروع اختبار إضافي : 20





# الاختبار الوظيفي

هنا خطوات الاختبار :

## ❖ الجزء الاول :

- ١- اختبار تشغيلي لمحركات الذراع كل واحد على حدة .
- ٢- اختبار متانة وجودة قطع الذراع .
- ٣- اختبار الأداة المضافة لذراع .
- ٤- تركيب قطع الذراع و المحركات ثم اختبار الذراع بالكامل .

## ❖ الجزء الثاني :

- ١- اختبار جودة القاعدة و الصندوق .
- ٢- اختبار تشغيلي للقطع الالكترونية و محركات العجلات كل واحدة على حدة .
- ٣- اختبار لمدى جاهزية المحركات مع العجلات .
- ٤- تركيب قطع القاعدة و اختبارها بالكامل .

## ❖ الجزء الثالث :

- ١- اختبار مدى عمل الواجهة .
- ٢- اختبار مدى البطء بين الواجهة و الروبوت .

## ❖ الجزء الرابع :

- تركيب الذراع على القاعدة واختبار الروبوت بشكل كامل .



# اختبار غير وظيفي

- اختبار مدى تناسق القطع و المحركات و البرمجة مع بعضها البعض .
- زيادة الوزن بشكل تدريجي لمعرفة اقصى حمل يستطيع الروبوت تحمله.
- اختبار مدى وضوح و سهولة استخدام واجهة التحكم لأشخاص لم يسبق لهم استخدامها .
- العمل المتواصل على الروبوت عن طريق مجموعة مختبرين لمعرفة ما مدى الاستمرارية في العمل .



# مشروع اختبار إضافي

- يتم الاستعانة في هذا الاختبار ببروبوت آخر من فريق آخر تم اختباره و هو جاهز للعمل .
- اجراء اختبار عن طريق بدء نزال نموذجي بين الروبوت الجديد و المستعان به .
- تسجيل و ملاحظة مدى استطاعة الروبوت على المنافسة و الحركة بمرنة و الالتفاف .





# الاطاء المتوقعة



- من خلال تجارب التشغيل السابقة يستطيع المختبر توقع بعض الاخطاء :

- ❖ في واجهة المستخدم :

- قد يحصل تعطل في الانترنت او حصول بعض البطء في العملية نتيجة ضعف الاتصال او كثرة المستخدمين .

- ❖ في القطع الميكانيكية :

- تركيب القطع و الهيكل بشكل خاطئ .
- قد يحصل تلف في بعض الاجزاء نتيجة حرارة المحركات او احتكاك القطع .
- يحصل تعليق لبعض المسننات و المفاصل فيجب الحرص على تنظيفها .

- ❖ في القطع الالكترونية :

- تركيب احد القطع الإلكترونية بشكل خاطئ .
- تلف او احتراق المحركات نتيجة العمل او الحرارة .
- حدوث التماس لكثير من الاجزاء الالكترونية نتيجة اللعب بعنف او الوقوع من حلبة مرتفعة .

# دليل المستخدم

## ❖ تشغيل الروبوت :

- بعد اخراج الروبوت من الصندوق تأكد من تخليصه من جميع الحميات كي لا تعيق عمله .
- افتح مفتاح التشغيل لتشغيل الروبوت .
- افتح الرابط التالي لدخول على واجهة المستخدم لتحكم بالروبوت
- [الاساليب الذكية\13\WEEK 3\WORKS\المهام\ROBOT.html](http://ROBOT.html\WORKS\WEEK 3\13\الاساليب الذكية) .

## ❖ الاشتراك في المسابقة :

- بعد معرفة طريقة الاستخدام و الاطلاع على الشروط و القوانين من [هنا](#) يمكنك المشاركة .

## ❖ الاستفسارات الاخرى :

- يمكنك التواصل معنى على : <https://www.s-m.com.sa/#con> .

تواصل معنا



# الضمان



SmartMethods  
الأساليب الذكية

- الضمان ضمان تشغيل للإرجاع او الاستبدال .
  - مدة الضمان ٦ شهور ضمن صيانة مجانية .
  - يبطل الضمان عند العبث بالروبوت ، الاضافة عليه او فتحه .
  - لا يشمل الضمان الاستخدام السي للروبوت .
  - الروبوت لا يحمل أي معيار مقاوم للمياه و الغبار لذلك يبطل الضمان عند وجود الماء.
  - يبطل الضمان عند تحطم الروبوت .
- لابد من معرفة ضمان القطع و عمل اختبار فعلي لمعرفة جودة الروبوت و القطع المستخدمة فيه كي يكون الضمان اقرب للحقيقة .



❖ الصيانة متوفرة في أي وقت عن طريق الطلب

<https://www.s-m.com.sa/#con>