

$$F = ma$$

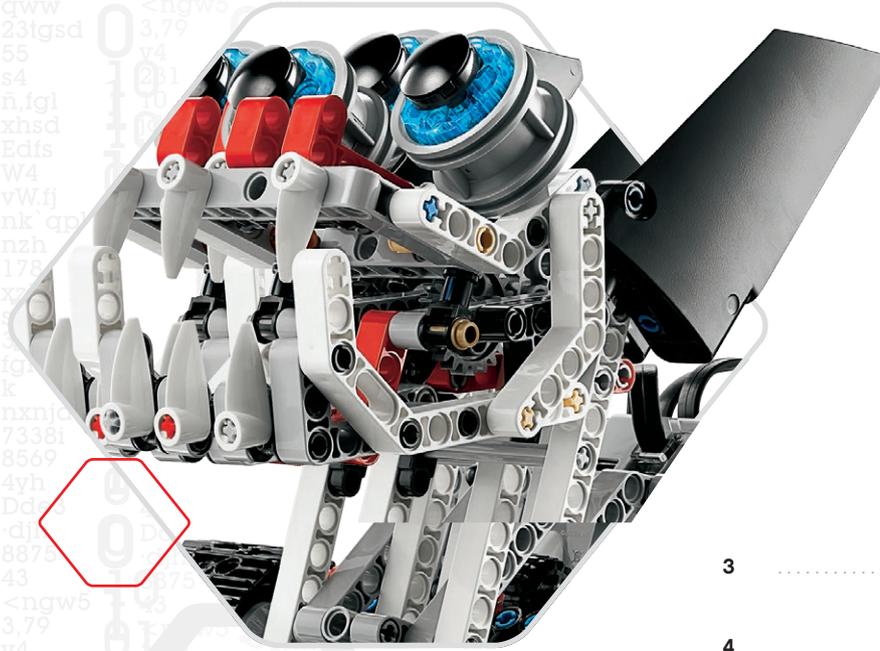
$$2 \cdot \pi \cdot 1$$

دليل المستخدم



علوم الحاسوب • العلوم • التكنولوجيا • الهندسة • الرياضيات

جدول المحتويات



3	مقدمة	36	برنامج EV3
	ترحيب		الحد الأدنى من متطلبات النظام
			تثبيت البرنامج
4	تقنية EV3		الصفحة الرئيسية
	نظرة عامة		خصائص المشروع وهيكله
5	وحدة البناء EV3		معلم الروبوت
	نظرة عامة		البرمجة
5	تركيب البطاريات		تسجيل البيانات
8	تشغيل وحدة البناء EV3		صفحة الأجهزة
10	محركات EV3		محرر المحتوى
	الحرك كبير الحجم		الأدوات
	الحرك متوسط الحجم		
11	مستشعرات EV3		
	مستشعر الألوان		
	مستشعر الدوران		
	مستشعر اللمس		
	مستشعر الموجات فوق الصوتية		
	مستشعر الأشعة تحت الحمراء		
	جهاز توجيه الأشعة تحت الحمراء عن بعد		
	مستشعر درجة الحرارة		
12	تقنيات التوصيل في EV3		
	توصيل المستشعرات والمحركات		
	توصيل وحدة البناء EV3 بجهاز الكمبيوتر		
13	واجهة وحدة البناء EV3		
	شاشة البرامج المشغلة حديثاً		
	التنقل بين الملفات		
	تطبيقات وحدة البناء		
	الإعدادات		
14	استكشاف الأخطاء وإصلاحها		
	تعليمات برنامج EV3		
	تحديثات البرنامج		
	تحديث البرامج الثابتة التلقائي		
	إعادة تشغيل وحدة البناء EV3 يدوياً		
15	معلومات مفيدة		
	قائمة ملفات الصوت		
	قائمة ملفات الصور		
	تطبيق برامج وحدة البناء—قائمة الأصول		
	قائمة المكتونات		

استكشاف الأخطاء وإصلاحها

51	تعليمات برنامج EV3	36	برنامج EV3
51	تحديثات البرنامج	36	الحد الأدنى من متطلبات النظام
52	تحديث البرامج الثابتة التلقائي	36	تثبيت البرنامج
53	إعادة تشغيل وحدة البناء EV3 يدوياً	37	الصفحة الرئيسية
		38	خصائص المشروع وهيكله
		40	معلم الروبوت
		41	البرمجة
		44	تسجيل البيانات
		46	صفحة الأجهزة
		48	محرر المحتوى
		49	الأدوات

ترحيب



متعة التعليم مع مؤسسة LEGO® MINDSTORMS® EDUCATION
احتلت مؤسسة LEGO® MINDSTORMS® Education منذ مطلع هذا القرن موقع الريادة في تعليم العلوم والتكنولوجيا والهندسة والرياضيات (STEM) ملهمةً المستخدمين للانخراط في عملية تعليمية قائمة على المتعة والتدريب العملي. ويوفر دمج أنظمة بناء LEGO مع تقنية LEGO MINDSTORMS Education EV3 مزيداً من السبل لتعلم المزيد عن الروبوت وتدرّس مبادئ البرمجة والفيزياء و العلوم و الرياضيات.

ويقوم عمل LEGO MINDSTORMS Education على وحدة البناء EV3 -وحدة البناء الذكية القابلة للبرمجة التي تتحكم في المحركات والمستشعرات فضلاً عن قدرتها على الاتصال لاسلكياً. وتتوفر لديك الفرصة لاختيار المحركات والمستشعرات التي ترغب في استخدامها لبناء الروبوت الخاص بك حسب التصميم الذي تريده.

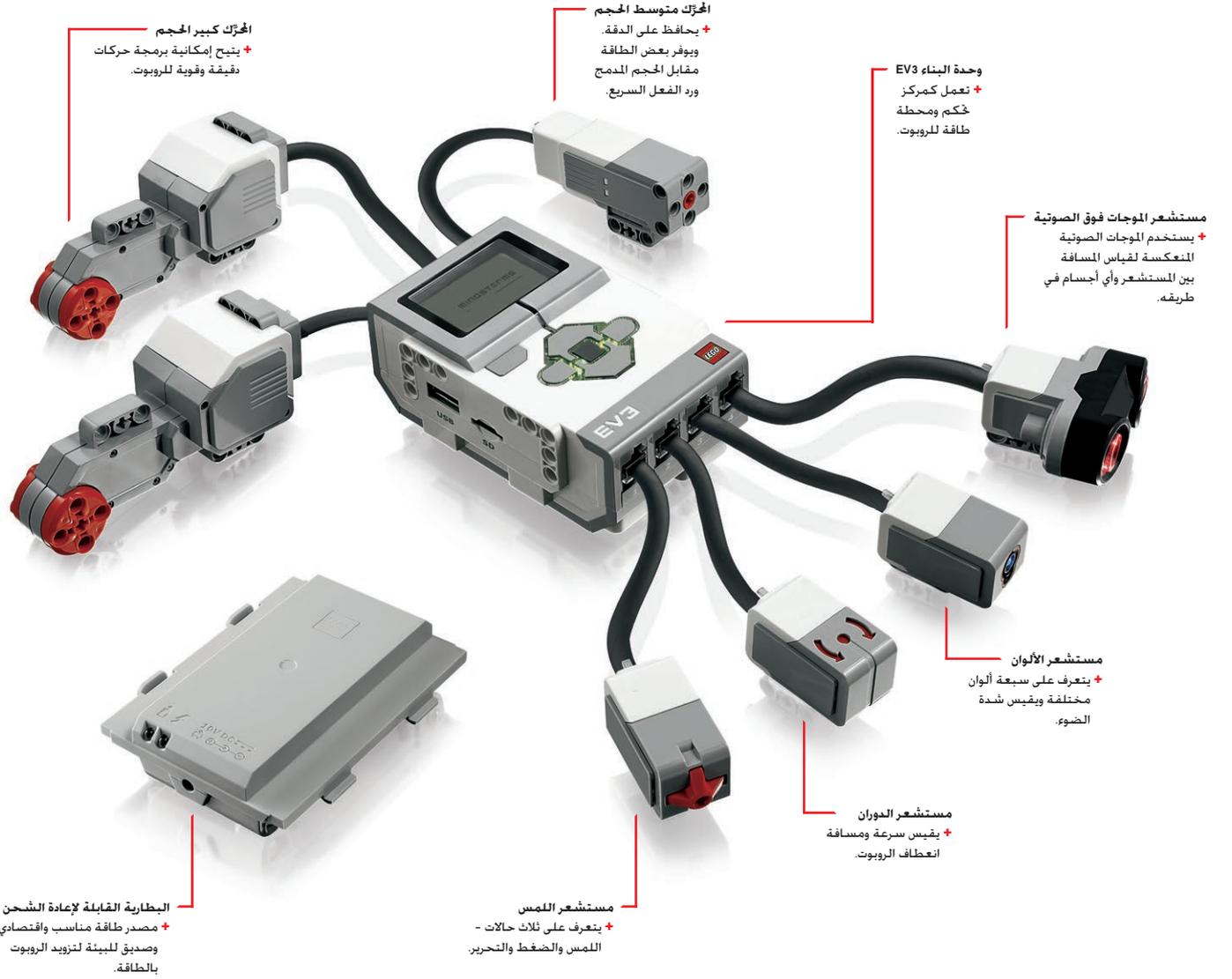
ادخل إلى برنامج LEGO MINDSTORMS Education EV3 للحصول على كل ما تحتاجه. وتتيح لك صفحة البرنامج الرئيسية وصولاً سهلاً إلى المحتويات والبرمجة وتسجيل البيانات والمصنّفات الرقمية وغيرها الكثير. فيمكنك مثلاً اختيار مطالعة معلّم الروبوت وبهذا تكون قادراً على بناء الروبوت وبرمجته وتشغيله قبل أن تتعرف عليه. تذخر البرمجة الحدسية القائمة على الأيقونات بإمكانيات خدي شيقّة وتوفّر بيئة تسجيل البيانات أداة قوية لإجراء الأبحاث والتجارب العلمية.

توفّر مؤسسة LEGO Education عدداً متزايداً من حزم المناهج القائمة على تقنية EV3 والتي يعدّها خبراء تربيون أصحاب خبرات كبيرة في هذا المجال. ونحن ملتزمون بتوفير الدعم للعملاء والتنمية المهنية والتعليم المستمر للمعلمين باستخدام روبوتات MINDSTORMS داخل فصولهم.

هل تريد أن يتكرر كما يتكرر العلماء والمهندسون الحقيقيون؟ اشترك في دوري FIRST® LEGO League الذي ترعاه مؤسسة LEGO Education وأولبياد الروبوت العالمي لاكتساب معارف ومهارات حياتية قيّمة. وتعزيز الثقة بالنفس!

نأمل أن نستمتع بالرحلة!

نظرة عامة

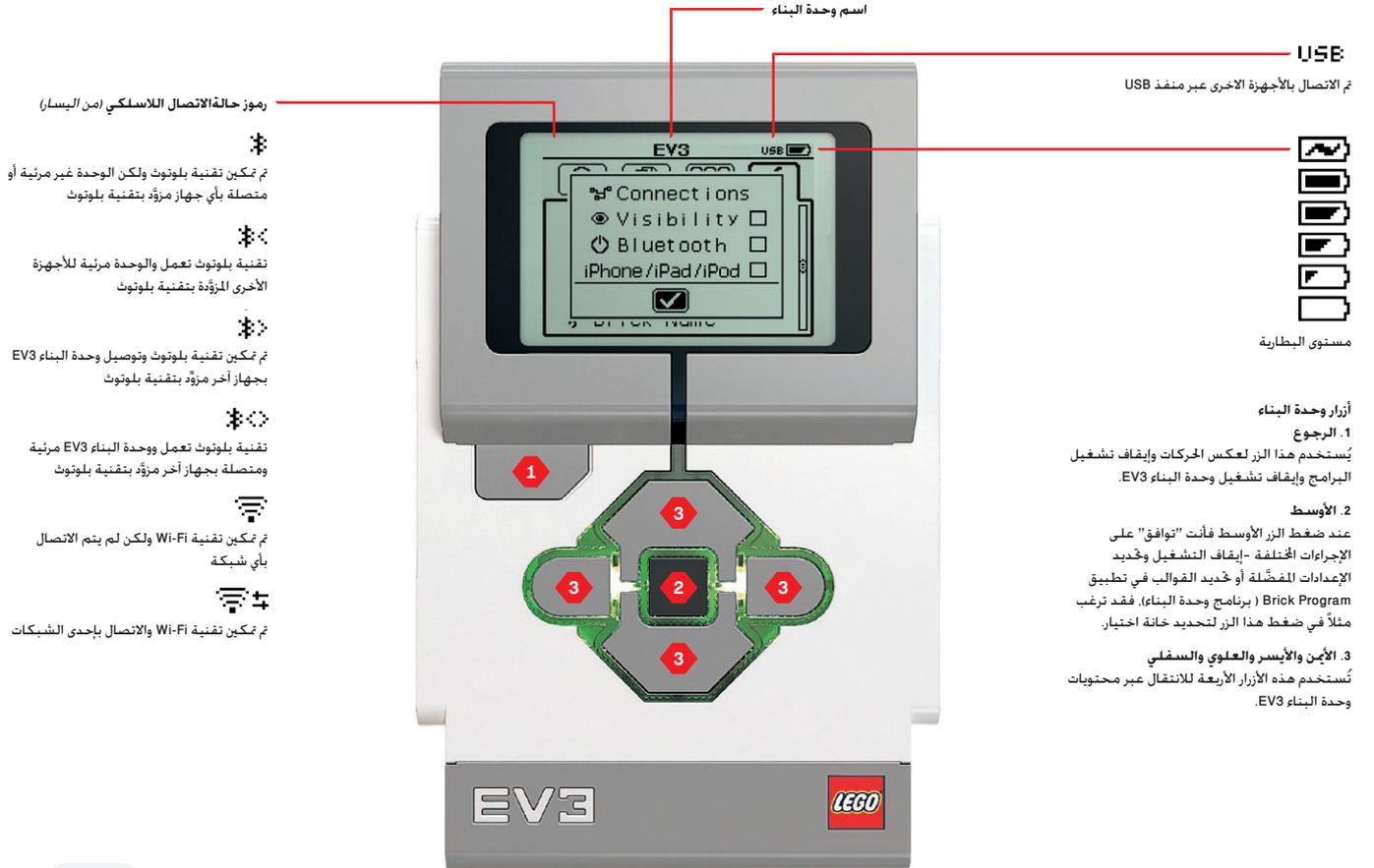


وحدة البناء EV3

نظرة عامة

وتتيح لك أزرار وحدة البناء الانتقال بحرية داخل واجهة وحدة البناء EV3. يُرجى العلم بأنه يمكن استخدام هذه الأزرار كمنشطات قابلة للبرمجة، فعلى سبيل المثال، قد ترغب في برمجة الروبوت لرفع ذراعيه عند ضغط الزر العلوي أو خفضهما عند ضغط الزر السفلي (للحصول على مزيد من المعلومات، يُرجى الرجوع إلى استخدام أزرار وحدة البناء في تعليمات برنامج EV3).

تعرض الشاشة ما يحدث داخل وحدة البناء EV3 وتتيح لك استخدام واجهة وحدة البناء. كما تتيح لك إضافة النصوص والرمود العددية أو الرسومية إلى الحلول البرمجية أو التجارب، فعلى سبيل المثال، قد ترغب في برمجة الشاشة لعرض وجه سعيد (أو وجه حزين) للرد بطريقة مختلفة أو لعرض رقم باعتباره نتيجة لعملية حسابية (تعرف أكثر على كيفية استخدام قالب الشاشة بالرجوع إلى تعليمات برنامج EV3).



المواصفات الفنية لوحدة البناء EV3

- + نظام التشغيل-LINUX
- + وحدة التحكم ARM9 بتردد 300 ميغا هرتز
- + ذاكرة فلاش-16 ميغا بايت
- + ذاكرة الوصول العشوائي (64- RAM) ميغا بايت
- + دقة شاشة وحدة البناء-128x178/أبيض وأسود
- + منفذ USB 2.0 للاتصال بأجهزة الكمبيوتر المضيئة -بسرعة تصل إلى480 ميغا بيت/ثانية
- + منفذ التوصيل USB 1.1 - تصل سرعته إلى12 ميغا بيت /ثانية
- + بطاقة ذاكرة Micro SD-تدعم الإصدار 2.0 من SDHC. يمكن تركيب بطاقة ذاكرة تصل سعتها حتى 32 جيجا بايت
- + منافذ توصيل المحركات والمستشعرات
- + منافذ التوصيل-RJ12
- + تدعم المعرف التلقائي
- + الطاقة-6 بطاريات من نوع AA /بطارية قابلة لإعادة الشحن

وحدة البناء EV3

يشير مؤشر بيان حالة وحدة البناء الذي يحيط بأزرار الوحدة إلى الحالة الراهنة للوحدة. ويمكن أن يضيء المؤشر بالضوء الأخضر أو البرتقالي أو الأحمر كما يمكن له أن يومض بأي ضوء من الثلاثة. وفيما يلي نظام عمل مؤشر بيان حالة وحدة البناء:

- + أحمر ثابت = بدء التشغيل والتحديث وإيقاف التشغيل
- + أحمر وامض = مشغول
- + برتقالي ثابت = تنبيه ومستعد
- + برتقالي وامض = تنبيه وقيد التشغيل
- + أخضر ثابت = مستعد
- + أخضر وامض = البرنامج قيد التشغيل

ويمكنك أيضًا برمجة مؤشر بيان حالة وحدة البناء لعرض الألوان المختلفة والوميض عند حدوث حالات مختلفة (تعرف أكثر على استخدام قالب مؤشر حالة وحدة البناء بالرجوع إلى تعليمات برنامج EV3).



مؤشر حالة وحدة البناء - أخضر



مؤشر حالة وحدة البناء - برتقالي



مؤشر حالة وحدة البناء - أحمر

وحدة البناء EV3

منفذ PC

يُستخدم منفذ التوصيل بالكمبيوتر Mini-USB الموجود بجوار المنفذ D لتوصيل وحدة البناء EV3 بجهاز كمبيوتر.

منافذ الإدخال

تُستخدم منافذ الإدخال 1 و 2 و 3 و 4 لتوصيل المستشعرات بوحدة البناء EV3.

منافذ الإخراج

تُستخدم منافذ الإخراج A و B و C و D لتوصيل المحركات بوحدة البناء EV3.



مكبر الصوت

تصدر جميع أصوات وحدة البناء EV3 من هذا المكبر - بما في ذلك أي تأثيرات صوتية مستخدمة في برمجة الروبوت. وعندما يكون جودة الصوت دور مهم في عملك، اترك مكبر الصوت مكشوقاً أثناء تصميم الروبوت. خُفِّق من الملفات الصوتية الرائعة التي يمكن برمجتها في برنامج EV3 (تعرف أكثر على كيفية استخدام قالب الصوت في تعليمات برنامج EV3).

منفذ USB المضيف

يمكن استخدام منفذ USB المضيف لإضافة محوّل USB Wi-Fi ملحق للاتصال بالشبكات اللاسلكية أو للاتصال بأربع وحدات من وحدات البناء EV3 في الوقت نفسه (سلسلة ديزي).

منفذ بطاقة SD

يضاعف منفذ بطاقة SD الذاكرة المتاحة لوحدة البناء EV3 بتكيب بطاقة SD (سعة 32 جيجا بايت كحد أقصى - غير مرفقة).

وحدة البناء EV3

تركيب البطاريات

عند حصولك على وحدة البناء LEGO® MINDSTORMS® Education EV3، يمكنك الاختيار ما بين استخدام بطاريات AA العادية أو بطارية EV3 القابلة لإعادة الشحن المرفقة مع مجموعة LEGO MINDSTORMS Education EV3 الأساسية. وعند تجربة كلا الخيارين، فستجد أن كل خيار يمتلك خصائص يجب مراعاتها عند بناء الروبوت. فعلى سبيل المثال، سوف تكتشف أن وزن ست بطاريات من نوع AA أثقل من وزن البطارية القابلة لإعادة الشحن وأنه عند تركيب البطارية القابلة لإعادة الشحن يكون حجم وحدة البناء EV3 أكبر بعض الشيء عما إذا تم تركيب ست بطاريات من نوع AA.

تعتبر بطارية EV3 القابلة لإعادة الشحن بديل مناسب واقتصادي عن استخدام بطاريات AA، فمن الممكن إعادة شحن هذه البطارية ولو كانت مدمجة في نموذج. مما يساعد على التخلص من مشكلة فك الروبوت وإعادة جمعه لاستبدال البطاريات.

لتركيب البطارية القابلة لإعادة الشحن بوحدة البناء EV3، انزع غطاء البطارية من الجانب الخلفي للوحدة بالضغط على اللسانين البلاستيكيين الموجودين على الجانبين. إذا كانت هناك بطاريات في وحدة البناء EV3، فانزعها. وبعد ذلك، ركب البطارية القابلة لإعادة الشحن في الفتحات الحاذجة لغطاء البطارية واضغط على البطارية حتى تثبت في مكانها وتصدر طقطقة. ولا يُستخدم غطاء البطارية عند استخدام البطارية القابلة لإعادة الشحن.

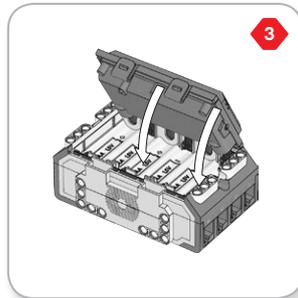
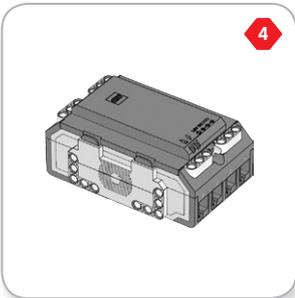
عند استخدام البطارية لأول مرة -أو استهلاك طاقة البطارية بالكامل، وصل البطارية بالحوّل وهي مركبة في وحدة البناء EV3 لمدة لا تقل عن عشرين دقيقة.

باستخدام كبل محوّل الطاقة المرفق، وصل البطارية القابلة لإعادة الشحن بمأخذ التيار الكهربائي بالجائط. احرص على الاحتفاظ بكبل الحوّل والبطارية في مكان مناسب بعيداً عن الرطوبة مع مراعاة ألا يتعثر بهما أحد.

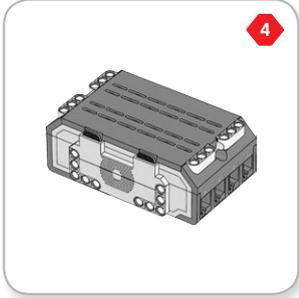
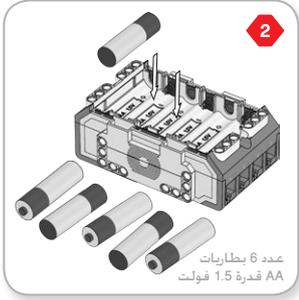
عند توصيل البطارية وهي غير مشحونة بمأخذ التيار، يضيء مؤشر بيان الحالة بضوء أحمر. وعند اكتمال شحن البطارية، ينطفئ المؤشر الأحمر ويضيء المؤشر الأخضر. وتستغرق عملية إعادة الشحن عادة ثلاث إلى أربع ساعات. وعند استخدام وحدة البناء EV3 أثناء شحن البطارية فإن عملية الشحن تستغرق وقتاً أطول. هذا ويُنصح بشحن البطارية القابلة لإعادة الشحن بالكامل قبل استخدامها للمرة الأولى.



بطارية EV3 القابلة لإعادة الشحن



وحدة البناء EV3



مؤشر طاقة البطارية المنخفضة

في حالة عدم استخدام بطارية EV3 القابلة لإعادة الشحن: فإن وحدة البناء EV3 تحتاج إلى ست بطاريات AA/LR6. ويوصى باستخدام بطاريات AA القلوية أو الليثيوم أيون القابلة لإعادة الشحن. وتعتبر بطاريات AA خيارًا مثاليًا عند الرغبة في تصميم روبوت ثقيل الوزن بعض الشيء.

لتركيب بطاريات AA، انزع غطاء البطارية من الجانب الخلفي للوحدة بالضغط على اللسانين البلاستيكيين الموجودين على الجانبين. وبعد تركيب بطاريات AA الست، أعد تركيب غطاء البطارية.

بعض المعلومات المهمة حول البطاريات:

- + تجنب استخدام أنواع مختلفة من البطاريات مع وحدة البناء (ما في ذلك استخدام بطاريات جديدة مع أخرى قديمة).
- + انزع البطاريات من وحدة البناء EV3 عند عدم استخدامها.
- + تجنب استخدام البطاريات التالفة.
- + استخدم الشاحن المناسب للبطارية تحت إشراف شخص بالغ.
- + تجنب إعادة شحن البطاريات غير القابلة لإعادة الشحن.

ملاحظة: إذا كانت البطاريات ضعيفة، فقد يستمر مؤشر بيان حالة وحدة البناء في الإضاءة بالضوء الأحمر بعد ضغط زر التشغيل. في حين تستمر الشاشة في عرض العبارة "Starting" (جار التشغيل).

ممارسات توفير الطاقة

- + انزع البطاريات بين كل استخدام والآخر. احرص على الاحتفاظ بكل مجموعة بطاريات في علبة التخزين الخاصة بها بحيث يمكن استخدامها سوياً.
- + اخفض مستوى الصوت.
- + اضبط إعداد السكون.
- + أوقف تشغيل تقنيتي بلوتوث و Wi-Fi في حالة عدم استخدامهما.
- + تجنب حدوث تآكل لا داعي له بالمحركات.

وحدة البناء EV3

تشغيل وحدة البناء EV3

لتنشغيل وحدة البناء EV3، اضغط الزر الأوسط. وبعد ضغط الزر، يضيء مؤشر بيان حالة وحدة البناء بالضوء الأحمر ويتم عرض شاشة بدء التشغيل.

عندما يتحول المؤشر إلى الضوء الأخضر، فإن وحدة البناء EV3 تصبح جاهزة للاستخدام.

لإيقاف تشغيل وحدة البناء EV3، اضغط زر الرجوع إلى أن تشاهد شاشة إيقاف التشغيل على شاشة الوحدة.

تكون علامة X المستخدمة للإيقاف قبل الاكتمال محددة بالفعل. استخدم الزر الأيمن لتحديد علامة تحديد القبول. ثم اضغط الزر الأوسط للموافقة. وبذلك، تم إيقاف تشغيل وحدة البناء EV3. عند ضغط OK (موافق) بعد تحديد علامة X، تعود إلى شاشة البرامج المنشغلة حديثاً.



شاشة البدء



شاشة إيقاف التشغيل



المحرك كبير الحجم



المحرك متوسط الحجم

محركات EV3

المحرك كبير الحجم

المحرك كبير الحجم عبارة عن محرك قوي "ذكي" مدمج به مستشعر دوران بدقة 1 درجة للتحكم الدقيق. وقد تم إدخال تحسينات على هذا المحرك ليكون أساس الحركة في الروبوت.

وباستخدام قالب البرمجة "تحريك موجّه" أو "تحريك روبوت" في برنامج EV3: فإن المحركات كبيرة الحجم ستعمل معاً على الحركة بشكل متناسق.

المحرك متوسط الحجم

يتضمن المحرك متوسط الحجم هو الآخر مستشعر دوران مدمج (دقة 1 درجة). إلا أنه أصغر حجمًا وأقل وزنًا من المحرك كبير الحجم، مما يعني أنه قادر على الاستجابة بسرعة أكبر من المحرك كبير الحجم.

كما يمكن برمجة المحرك متوسط الحجم لتشغيله أو إيقاف تشغيله أو التحكم في مستوى طاقته أو تشغيله لفترة محددة من الوقت أو عدد محدد من الدورات.

مقارنة بين المحركين:

- + يدور المحرك كبير الحجم بسرعة 160-170 دورة في الدقيقة وعزم دوران قدره 20 نيوتن سم وعزم دوران إيقاف قدره 40 نيوتن سم (أبطأ ولكنه أقوى).
- + يدور المحرك متوسط الحجم بسرعة 240-250 دورة في الدقيقة ويعزم دوران مقداره 8 نيوتن سم وعزم دوران إيقاف قدره 12 نيوتن سم (أسرع ولكنه أقل قوة).
- + ويدعم كلا المحركين تقنية Auto ID.

ولمزيد من المعلومات حول استخدام مستشعر الدوران في البرمجة، يُرجى الرجوع إلى استخدام مستشعر دوران المحرك في تعليمات برنامج EV3.



مستشعر الألوان

مستشعرات EV3

مستشعر الألوان

مستشعر الألوان عبارة عن مستشعر رقمي يمكنه اكتشاف الألوان أو شدة الضوء الذي يدخل النافذة الصغيرة الموجودة على الجانب الأمامي للمستشعر. ويمكن استخدام هذا المستشعر في ثلاثة أوضاع مختلفة: وضع الألوان ووضع شدة الضوء المنعكس ووضع شدة الضوء المحيط.

في وضع الألوان، يتعرف مستشعر الألوان على سبعة ألوان - الأسود والأزرق والأخضر والأصفر والأحمر والأبيض والبنّي - إضافة إلى "بدون لون". وتعني قدرة المستشعر على تمييز الألوان أنه من الممكن برمجة الروبوت لفرز الكرات أو الأجسام الملونة أو نطق أسماء الألوان التي يكتشفها أو التوقف عن الحركة عند رؤية جسم أحمر.

وفي وضع شدة الضوء المنعكس، يقيس مستشعر الألوان شدة الضوء المنعكس مرة أخرى من ضوء أحمر مصباح باعث. ويستخدم المستشعر مقياس مدرج من 0 (داكن جدًا) إلى 100 (فاتح جدًا). بما يعني أنه من الممكن برمجة الروبوت للتحرك على سطح أبيض حتى يكتشف خطأ أسودًا، أو لتفسير بطاقة تعريف تحتوي على رموز.

أما في وضع شدة الضوء المحيط، فيقيس مستشعر الألوان قوة الضوء التي تدخل النافذة من البيئة المحيطة بالروبوت. مثل أشعة الشمس أو الأشعة الموجهة من مصباح يدوي. ويستخدم المستشعر مقياس مدرج من 0 (داكن جدًا) إلى 100 (فاتح جدًا). بما يعني أنه من الممكن برمجة الروبوت لإطلاق تنبيه عندما تشرق الشمس في الصباح أو التوقف عن الحركة إذا انطفأت الأضواء.

يبلغ معدل فحص مستشعر الألوان للعينات 1 كيلو هرتز/ث.

للحصول على أفضل مستوى من الدقة عند ضبط مستشعر الألوان على وضع الألوان أو وضع شدة الضوء المنعكس، يجب تثبيت المستشعر على الزاوية الصحيحة وعلى مقربة من السطح الذي يفحصه ولكن دون أن يلامسه.

ولمزيد من المعلومات، يُرجى الرجوع إلى استخدام مستشعر الألوان في تعليمات برنامج EV3.



وضع الألوان



وضع شدة الضوء المنعكس



وضع شدة الضوء المحيط



مستشعر الدوران



دوران أحادي المحور



شاشة تطبيقات وحدة البناء



عرض النوافذ مع مستشعر الدوران

مستشعرات EV3

مستشعر الدوران

مستشعر الدوران عبارة عن مستشعر رقمي يكتشف الحركة الدورانية على محور واحد. إذا أدت مستشعر الدوران في اتجاه الأسهم الموجودة على علبه المستشعر. يمكن للمستشعر عندها اكتشاف معدل الدوران مستخدمًا وحدة القياس درجة في الثانية. (ويمكن للمستشعر قياس معدل الدوران حتى 440 درجة في الثانية كحد أقصى). ويمكنك حينئذٍ استخدام معدل الدوران لاكتشاف -على سبيل المثال لا الحصر- وقت دوران أحد أجزاء الروبوت أو وقت سقوط الروبوت.

علاوة على ذلك، يحتفظ مستشعر الدوران بإجمالي زاوية الدوران بالدرجات. ويمكنك استخدام زاوية الدوران لاكتشاف -على سبيل المثال لا الحصر- المسافة التي دارها الروبوت. وتمنحك هذه الخاصية القدرة على برمجة المنعطفات (على المحور الذي يقيسه مستشعر الدوران) بدقة معدلها 3/4 درجة عند الانعطاف بزاوية قدرها 90 درجة.

ملاحظة: يجب أن يكون المستشعر ساكنًا تمامًا أثناء توصيله بوحدة البناء EV3. وعند إلحاق مستشعر الدوران بروبوت، ينبغي أن يحتفظ الروبوت بسكونه في موضع البدء حيث تم توصيل المستشعر بوحدة البناء EV3.

توصيل مستشعر الدوران

انتقل إلى شاشة تطبيقات وحدة البناء على وحدة البناء EV3 (علامة التبويب الثالثة) ثم استخدم الزر الأوسط لتحديد Port View (عرض المنافذ).

وصل مستشعر الدوران بوحدة البناء EV3 عبر المنفذ 2 باستخدام كبل توصيل مسطح أسود واحرص على سكون المستشعر تمامًا أثناء توصيله. يجب أن يعرض تطبيق Port View (عرض المنافذ) القراءة "0" على شاشة وحدة البناء EV3 في النافذة الثانية السفلى الصغيرة الموجودة من الجانب الأيسر -وهي النافذة التي تعرض قيم الإدخال من المنفذ 2.

حافظ على سكون مستشعر الدوران وراقب الشاشة لعدة ثوان. إذ ينبغي أن تستمر الشاشة في عرض "0" للمنفذ 2 الذي يتم توصيل المستشعر به. في حال عدم عرض قراءات مستشعر الدوران قيمة "0" باستمرار أثناء عملية التوصيل، افصل المستشعر وكرر هذا الإجراء.

عندما تعرض الشاشة "0" باستمرار لبضع ثوان. جرّب إدارة المستشعر وراقب كيفية تغير قراءة الزاوية. تذكر أن مستشعر الدوران يقيس زاوية التغير على محور واحد فقط.

ولمزيد من المعلومات، يُرجى الرجوع إلى استخدام مستشعر الدوران في تعليمات برنامج EV3.



مستشعر اللمس

مستشعرات EV3

مستشعر اللمس

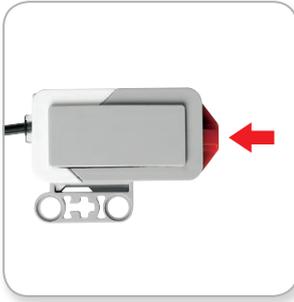
مستشعر اللمس عبارة عن مستشعر تناظري يمكنه اكتشاف متى يتم الضغط على الزر الأحمر الخاص بالمستشعر ومتى يتم خريبه. مما يعني أنه من الممكن برمجة مستشعر اللمس لاتخاذ إجراء باستخدام ثلاث حالات: الضغط والتحرير وضغطة واحدة (الضغط والتحرير معاً).

وباستخدام دخل مستشعر اللمس، يمكن برمجة الروبوت ليرى العالم من حوله مثله مثل شخص أعمى يتحسس بيده ويظهر استجابة عند لمس شيء ما (ضغط الزر).

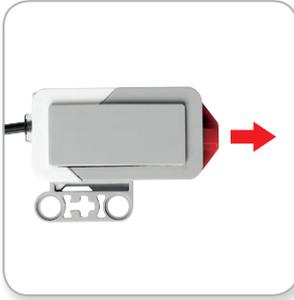
ويمكنك بناء روبوت وتزويده بمستشعر اللمس بحيث يكون مضغوطاً للداخل بفعل السطح الموجود أسفله. وبعد ذلك، يمكنك برمجة الروبوت للاستجابة (التوقف!) عندما يكون على وشك تجاوز حافة طاولة (عند خريبه المستشعر).

هذا ومن الممكن برمجة روبوتاً فتالياً لجعله يدفع منافسه إلى الأمام حتى يتقهقر إلى الوراء. يُرجى العلم بأن الفعلان -الضغط ومن ثم التحرير- يكوّنان وضغطة واحدة.

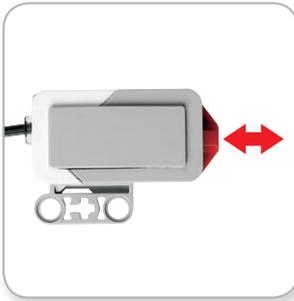
ولمزيد من المعلومات، يُرجى الرجوع إلى استخدام مستشعر اللمس في تعليمات برنامج EV3.



مضغوط



محرر



ضغطة واحدة



مستشعر الموجات فوق الصوتية

250 سم / 99 بوصة



المسافة القابلة للاكتشاف

مستشعرات EV3

مستشعر الموجات فوق الصوتية

مستشعر الموجات فوق الصوتية عبارة عن مستشعر رقمي يمكنه قياس المسافة بينه وبين جسم أمامه. ويقوم المستشعر بذلك عن طريق إرسال موجات صوتية عالية التردد وقياس الزمن الذي استغرقه الصوت لينعكس مرة أخرى إلى المستشعر. يُرجى العلم بأن تردد الصوت الذي يصدره المستشعر عال جداً لذلك لا يستطيع الإنسان سماعه.

يمكن قياس المسافة بين المستشعر وبين جسم ما إما بالبوصة أو السنتيمتر. ما يمنحك القدرة على برمجة الروبوت للتوقف على مسافة معينة من الحائط.

عند استخدام وحدات السنتيمتر، تتراوح المسافة القابلة للاكتشاف بين 3 و250 سنتيمتر (بمعدل دقة 1/10 سنتيمتر). عند استخدام وحدات البوصة، تتراوح المسافة القابلة للقياس بين 1 و99 بوصة (بمعدل دقة 0.394 بوصة). وتعني القيمة 255 سنتيمتر أو 100 بوصة عدم قدرة المستشعر على اكتشاف أي جسم أمامه.

يشير وجود ضوء ثابت حول أعين الحساس إلى أن المستشعر في وضع القياس. أما الضوء الومض فيشير إلى أن المستشعر في وضع الحضور.

يمكن لمستشعر الموجات فوق الصوتية عندما يكون في وضع الحضور اكتشاف مستشعر آخر من نفس النوع قيد التشغيل في مكان قريب. وعند الاستماع للحضور، يكتشف المستشعر الإشارات الصوتية، ولكنه لا يرسلها.

يمكن لمستشعر الموجات فوق الصوتية المساعدة في تفادي الروبوتات لقطع الأثاث أو تتبع هدف متحرك أو اكتشاف الأجسام المتسللة إلى الغرفة أو "الطنين" بمستوى صوت أو تردد يتزايد كلما اقترب جسم ما من المستشعر.

ولمزيد من المعلومات، يُرجى الرجوع إلى استخدام مستشعر الموجات فوق الصوتية في تعليمات برنامج EV3.

ملاحظة:

قد يكون مستشعر الموجات فوق الصوتية غير فعال في اكتشاف الأسطح غير المستوية أو الأجسام المستديرة نظراً لأنه يعتمد على انعكاس الموجات الصوتية. كما أن المستشعر لا يمتلك القدرة على اكتشاف الأجسام الصغيرة جداً.



مستشعر الأشعة تحت الحمراء

مستشعرات EV3

مستشعر الأشعة تحت الحمراء وجهاز توجيه الأشعة تحت الحمراء عن بعد

مستشعر الأشعة تحت الحمراء عبارة عن مستشعر رقمي يمكنه اكتشاف ضوء الأشعة تحت الحمراء المنعكسة من الأجسام الصلبة. ويمكن أيضًا لهذا المستشعر اكتشاف الإشارات الضوئية تحت الحمراء المرسله من جهاز توجيه الأشعة تحت الحمراء عن بعد.

يمكن استخدام مستشعر الأشعة تحت الحمراء في ثلاثة أوضاع مختلفة: وضع القرب وضع جهاز التوجيه والوضع "عن بعد".

وضع القرب

في وضع القرب، يستخدم مستشعر الأشعة تحت الحمراء الموجات الضوئية المنعكسة من جسم ما لتقدير المسافة بين المستشعر وذلك الجسم. ويبلغ المستشعر المسافة باستخدام القيم المتراوحة بين 0 (الجسم قريب جدًا) و100 (الجسم بعيد جدًا) وليس كعدد معين من السنتيمترات أو البوصات. هذا ويمكن للمستشعر اكتشاف الأجسام من على مسافة تصل إلى 70 سم حسب حجم الجسم وشكله.

ولمزيد من المعلومات، يُرجى الرجوع إلى استخدام مستشعر الأشعة تحت الحمراء في وضع القرب في ملفات تعليمات برنامج EV3.

وضع جهاز التوجيه

اختر قناة من قنوات جهاز توجيه الأشعة تحت الحمراء عن بعد الأربعة من محدد القنوات الأحمر. هذا وسوف يكتشف مستشعر الأشعة تحت الحمراء إشارة جهاز التوجيه المطابقة للقناة التي حددتها في برنامجك من على مسافة تصل إلى 200 سم تقريبًا في الاتجاه المقابل.

وبمجرد اكتشاف الإشارة، يمكن للمستشعر تقدير الاتجاه العام (توجه) لجهاز التوجيه والمسافة (القرب) بينه وبين المستشعر. وبالاستعانة بهذه المعلومات، يمكنك برمجة الروبوت للعب الغماية باستخدام جهاز توجيه الأشعة الحمراء عن بعد باعتباره هدفًا يبحث عنه المستشعر. هذا وسوف تتراوح قيمة اتجاه جهاز التوجيه بين 25- و25، أما إذا كانت القيمة 0 فيشير ذلك إلى أن جهاز التوجيه أمام مستشعر الأشعة تحت الحمراء مباشرة. وينبغي الإشارة إلى أن التفارب سيكون في صورة قيم تتراوح بين 0 و100.

ولمزيد من المعلومات، يُرجى الرجوع إلى استخدام مستشعر الأشعة تحت الحمراء في وضع جهاز التوجيه في ملفات تعليمات برنامج EV3.

70 سم / 27 بوصة



وضع القرب

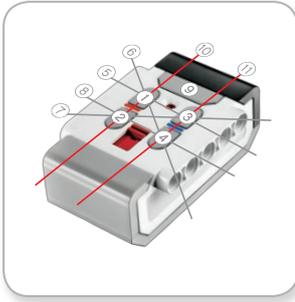
200 سم / 79 بوصة



وضع جهاز التوجيه



جهاز توجيه الأشعة تحت الحمراء عن بعد



الوضع البعيد

مستشعرات EV3

بعد جهاز توجيه الأشعة تحت الحمراء عن بعد جهاز منفصل يمكن حمله في اليد أو دمج في نموذج آخر من نماذج LEGO. هذا ويتطلب جهاز التوجيه بطاريتان قلويتان من نوع AAA. ولتشغيل جهاز توجيه الأشعة تحت الحمراء عن بعد، اضغط الزر Beacon Mode (وضع جهاز التوجيه) الكبير الموجود في الجزء العلوي من الجهاز. بعد ضغط الزر، سيضيء مؤشر أخضر مشيرًا إلى أن الجهاز نشط ويرسل الأشعة باستمرار. وعند ضغط الزر مرة أخرى، يتم إيقاف تشغيل الجهاز (يتوقف جهاز التوجيه تلقائيًا بعد ساعة من السكون).

وضع "عن بعد"

يمكنك أيضاً استخدام جهاز توجيه الأشعة تحت الحمراء عن بعد كوحدة تحكم عن بعد في الروبوت. وعندما يكون مستشعر الأشعة تحت الحمراء في وضع "عن بعد"، فإنه يمكن للمستشعر تحديد الزر (أو مجموعة الأزرار) الذي تم الضغط عليه على جهاز التوجيه. يتوفر هناك ما مجموعه إحدى عشرة مجموعة من مجموعات الأزرار المحتملة:

- 0 = لا أزرار (وضع جهاز التوجيه متوقف)
- 1 = الزر 1
- 2 = الزر 2
- 3 = الزر 3
- 4 = الزر 4
- 5 = الزران 1 و 3
- 6 = الزران 1 و 4
- 7 = الزران 2 و 3
- 8 = الزران 2 و 4
- 9 = وضع جهاز التوجيه يعمل
- 10 = الزران 1 و 2
- 11 = الزران 3 و 4

ولمزيد من المعلومات، يرجى الرجوع إلى ألى استخدام مستشعر الأشعة تحت الحمراء في الوضع "عن بعد" في ملفات تعليمات برنامج EV3.

ملاحظة:

لا يعد مستشعر الأشعة تحت الحمراء وجهاز توجيه الأشعة تحت الحمراء عن بعد جزءًا من مجموعة LEGO® MINDSTORMS® Education EV3 الأساسية، ولكن يمكن الحصول عليهما باعتبارهما ملحقات.



مستشعر درجة الحرارة

تقنية EV3

مستشعرات EV3

مستشعر درجة الحرارة

مستشعر درجة الحرارة عبارة عن مستشعر رقمي يقيس درجة الحرارة عند طرف مسباره العددي. ويقيس المستشعر درجة الحرارة بالدرجة المئوية (من -20 إلى 120 درجة مئوية) والفهرنهايت (من -4 إلى 248 درجة فهرنهايت) باستخدام معدل دقة مقداره 0.1 درجة مئوية.

يشجع استخدام مستشعر درجة الحرارة لجمع البيانات المطلوبة لمشروعات تسجيل البيانات المرتبطة بالحرارة. ويتيح هذا المستشعر المزود بكبل توصيل طوله 50 سم ومسبار معدني طوله 6.4 سم قياس درجة حرارة السوائل الساخنة بعيداً عن وحدة البناء EV3 والإلكترونيات الأخرى.

ولتزيد من المعلومات، يُرجى الرجوع إلى استخدام مستشعر درجة الحرارة في تعليمات برنامج EV3.

ملاحظة:

لا يعد مستشعر درجة الحرارة جزءاً من مجموعة LEGO® MINDSTORMS® Education EV3 الأساسية، ولكن يمكن الحصول عليه باعتباره ملحقاتاً.

تقنيات التوصيل في EV3

توصيل المستشعرات والمحركات

يجب توصيل المحركات والمستشعرات بوحدة البناء EV3 حتى تؤدي وحدة البناء مهامها.

صل المستشعرات بوحدة البناء EV3 عبر المنافذ 1 و2 و3 و4 باستخدام كبلات التوصيل السوداء المسطحة.

عند إنشاء برامج ووحدة البناء EV3 غير متصلة بجهاز الكمبيوتر، يقوم البرنامج بتعيين المستشعرات للمنافذ الافتراضية. وفيما يلي تعيينات المنافذ الافتراضية:

- + المنفذ 1: مستشعر اللمس
- + المنفذ 2: مستشعر الدوران/مستشعر درجة الحرارة
- + المنفذ 3: مستشعر الألوان
- + المنفذ 4: مستشعر الموجات فوق الصوتية/مستشعر الأشعة تحت الحمراء

عند توصيل وحدة البناء EV3 بجهاز الكمبيوتر أثناء البرمجة، فإن البرنامج يتعرف على المنافذ المستخدمة تلقائيًا مع كل مستشعر أو محرك.

وصل المحركات بوحدة البناء EV3 عبر منافذ الإخراج A وB وC وD باستخدام كبلات التوصيل السوداء المسطحة.

كما هو الحال مع المستشعرات، في حال عدم توصيل وحدة البناء EV3 أثناء كتابة البرامج، فسوف يتم تعيين كل محرك لمنفذ افتراضي. وفيما يلي تعيينات المنافذ الافتراضية:

- + المنفذ A: المحرك متوسط الحجم
- + المنفذان B وC: محركان كبير الحجم
- + المنفذ D: المحرك كبير الحجم

في حال توصيل وحدة البناء EV3 بجهاز الكمبيوتر أثناء البرمجة، فإن البرنامج يعين المنفذ الصحيح في برامجك تلقائيًا.



توصيل المستشعرات



توصيل المحركات

ملاحظة:

أن البرنامج لا يستطيع التمييز بين مستشعرين/محركين مائلين أو أكثر.

تقنيات التوصيل في EV3

توصيل وحدة البناء EV3 بجهاز الكمبيوتر

صل وحدة البناء EV3 بجهاز الكمبيوتر سلكيًا باستخدام كبل USB أو لا سلكيًا باستخدام إما تقنية بلوتوث أو تقنية Wi-Fi.

كبل USB

صل الطرف المزود بـ Mini-USB بالمنفذ PC الموجود بوحدة البناء EV3 (الموجود بجوار المنفذ D) باستخدام كبل USB. صل الطرف المزود بـ USB بجهاز الكمبيوتر.



توصيل كبل USB

تقنيات التوصيل في EV3



الاتصال اللاسلكي

لا سلكي-بلوتوث

إذا لم يكن جهاز الكمبيوتر مزودًا ببلوتوث، فستحتاج إلى محوّل بلوتوث USB ملحق لجهاز الكمبيوتر.

إنشاء اتصال مع جهاز الكمبيوتر باستخدام تقنية بلوتوث لكي تتمكن من إنشاء اتصال باستخدام تقنية بلوتوث بين وحدة البناء EV3 وجهاز كمبيوتر يقوم بتشغيل برنامج EV3. فانت تحتاج إلى تمكين تقنية بلوتوث على وحدة البناء EV3. ويمكن الاطلاع على توجيهات هذه العملية بصفحة 33.

بمجرد تمكين تقنية بلوتوث على وحدة البناء EV3، فعندئذ يكون من الممكن توصيل الوحدة بجهاز الكمبيوتر وبرنامج EV3.

1. تأكد من تشغيل وحدة البناء EV3 أولاً.
 2. افتح برنامجًا جديدًا أو موجودًا في برامج EV3 (يرجى الرجوع إلى الفصل برنامج EV3 بصفحة 37 للاطلاع على التوجيهات التي توضح كيفية القيام بذلك).
 3. انتقل إلى صفحة الأجهزة على الجانب الأيمن السفلي من الشاشة-قم بتوسيع النافذة إذا كانت مطوية (تعرف على المزيد حول صفحة الأجهزة بصفحة 46).
 4. انقر فوق علامة التبويب Available Bricks (الوحدات المتوفرة) إذا لم تكن وحدة البناء EV3 الخاصة بك مدرجة بالفعل. انقر فوق الزر Refresh (تحديث) للعثور على وحدة البناء EV3 ثم قم بتحديد مربع Bluetooth الذي سيظهر بعد ذلك..
 5. اقبل الاتصال على وحدة البناء EV3 الخاصة بك بشكل يدوي. ثم أدخل مفتاح المرور واضغط الزر الأوسط للموافقة. يرجى العلم بأن مفتاح المرور الافتراضي هو 1234. كرر ذلك أيضاً في برنامج EV3.
 6. تم الآن إنشاء اتصال ويُعرض الرمز "<>" على الجانب الأيسر العلوي لشاشة وحدة البناء EV3 (بجوار أيقونة تقنية بلوتوث) لتأكيد الاتصال.
- لفقطع اتصال وحدة البناء EV3 من الكمبيوتر. انقر فوق الزر Disconnect (قطع الاتصال) الموجود بجانب الزر Refresh (تحديث) في صفحة الأجهزة.
- ويمكن الاطلاع على مزيد من المعلومات حول إعدادات تقنية بلوتوث على وحدة البناء EV3 بصفحة 33.

تقنيات التوصيل في EV3



شاشة الإعدادات

لا سلكي-Wi-Fi

تتمثل أولى خطوات الاتصال بشبكة Wi-Fi في الحصول على محوّل Wi-Fi USB ملحق. للحصول على قائمة بالمحوّلات الملحقة المتوافقة، اطلبها من موفر LEGO® Education المحلي أو قم بزيارة الموقع الإلكتروني الرسمي لمؤسسة LEGO® MINDSTORMS® Education (www.LEGOeducation.com/MINDSTORMS).

لبدء الإعداد، يجب أن تحصل على إذن بالوصول إلى الشبكة اللاسلكية وأن تعرف اسمها وكلمة المرور الخاصة بها.

إذا كان برنامج EV3 مفتوحًا، أغلقه، ثم صل محوّل Wi-Fi الملحق بوحدة البناء EV3 باستخدام منفذ USB المضيف.

لكي تتمكن من توصيل وحدة البناء EV3 بشبكة، فأنت تحتاج إلى تمكين تقنية Wi-Fi على وحدة البناء، ويمكن الاطلاع على توجيهات هذه العملية بصفحة 35.

ملاحظة:

نظرًا لقيود لوحة المفاتيح، يجب إنشاء كلمة المرور الخاصة بالشبكة من أرقام وحروف كبيرة وحروف صغيرة، لن تكون قادرًا على استخدام بعض الرموز مثل الرمز # أو الحروف والرموز من الحروف الهجائية غير اللاتينية.

ملاحظة:

لا تدعم وحدة البناء EV3 سوى أوضاع التشفير الشبكية التالية: None (لا تشفير) وWPA2.

تقنيات التوصيل في EV3

توصيل وحدة البناء EV3 بشبكة

بعد اختيار Wi-Fi في شاشة الإعدادات. انتقل إلى Connections (اتصالات) باستخدام الزر العلوي والسفلي. ثم اضغط الزر الأوسط للموافقة. وسوف تبحث وحدة البناء EV3 الآن عن شبكات المتاحة وتقوم بعرضها.

ابحث عن شبكتك على القائمة باستخدام الزر العلوي والسفلي. وإذا لم تكن وحدة البناء EV3 متصلة بالفعل بشبكتك (يشير إلى الاتصال علامة خديدا). حدد الشبكة باستخدام الزر الأوسط.

في مربع الحوار Network (الشبكة) الذي يظهر على الشاشة. حدد Connect (اتصال) واضغط OK (موافق) باستخدام الزر الأوسط. والآن سيطلب منك إدخال نوع التشفير وكلمة المرور الخاصة بالشبكة باستخدام الأزرار الأيسر. والأيمن والعلوي والسفلي للتنقل (الحروف الكبيرة والصغيرة ذات أهمية هنا).

وبمجرد إدخال كلمة المرور الصحيحة. اضغط علامة الاختيار للموافقة. والآن سيتم الاتصال بالشبكة.

إذا لم تعثر وحدة البناء EV3 على شبكتك في بحثها فقد يرجع السبب في ذلك إلى أن الشبكة مخفية. وللاتصال بشبكة مخفية. حدد "Add hidden" (إضافة مخفية).

وسيطلب منك حينئذ إدخال اسم الشبكة الخفية التي ترغب في إضافتها ونوع تشفيرها وكلمة المرور الخاصة بها (الحروف الكبيرة والحروف الصغيرة ذات أهمية هنا). وبمجرد القيام بذلك. تنصل وحدة البناء EV3 بالشبكة الخفية ويتم تضمين الشبكة في قائمة الشبكات.



الاتصال بشبكة



قائمة الشبكات



إضافة شبكة مخفية



كلمة المرور إلى الشبكة

ملاحظة:

بمجرد الاتصال بإحدى الشبكات باستخدام كلمة المرور الخاصة بها. فإن وحدة البناء EV3 سوف تحتفظ بكلمة المرور لعمليات الاتصال المستقبلية. ويُشار إلى الشبكات المعروفة في القائمة بالرمز "*".

تقنيات التوصيل في EV3



أداة إعداد الاتصال اللاسلكي

إنشاء اتصال Wi-Fi بين الكمبيوتر ووحدة البناء EV3
وصل وحدة البناء EV3 بالكمبيوتر باستخدام كبل USB.

افتح برنامجًا داخل برنامج EV3. ثم انتقل إلى أداة Wireless Setup (إعداد الاتصال اللاسلكي) في نافذة الأجهزة (في الجانب الأيمن السفلي للشاشة) أو حدد Wireless Setup (إعداد الاتصال اللاسلكي) من Tools Menu (قائمة الأدوات).

يعرض الكمبيوتر حينئذٍ الشبكات التي اكتشفها.

حدد الشبكة التي تريد الاتصال بها. ثم انقر فوق "Connect" (اتصال) لتكوين الاتصال. لإضافة شبكة لا تبت اسمها (SSID)، انقر فوق "Add".

لتحرير إعدادات شبكة تم تكوينها مسبقًا، انقر فوق Edit (تحرير).

انقر فوق OK (موافق) لإنشاء اتصال Wi-Fi. وبمجرد إنشاء الاتصال، يمكنك فصل كبل USB.

واجهة وحدة البناء EV3



شاشة البرامج المشغلة حديثاً

تعد وحدة البناء EV3 مركز التحكم في حركة الروبوت. تتضمن وحدة البناء EV3 المزودة بشاشة وأزرار واجهة تشتمل على أربع شاشات أساسية تتيح لك الوصول إلى مجموعة مذهلة من الوظائف الحصرية في وحدة البناء. ويمكن استخدام الواجهة في عمليات سهلة، مثل تشغيل البرامج وإيقافها. أو عمليات معقدة مثل كتابة البرامج نفسها.

شاشة البرامج المشغلة حديثاً

تظل هذه الشاشة فارغة حتى تبدأ في تنزيل البرامج وتشغيلها. وتعرض هذه الشاشة آخر البرامج التي تم تشغيلها. البرنامج الذي يعتلي القائمة والذي يتم تحديده بشكل افتراضي هو آخر برنامج تم تشغيله على وحدة البناء.

التنقل بين الملفات

يمكنك عن طريق هذه الشاشة الوصول إلى كل الملفات وإدارتها على وحدة البناء EV3. بما في ذلك الملفات المحزنة على بطاقة SD.



شاشة التنقل بين الملفات

هذا ويتم تنظيم الملفات في مجلدات المشروعات التي تحتوي على مقاطع صوتية وصور مستخدمة في كل مشروع فضلاً عن ملفات البرامج الفعلية. ومن الممكن نقل الملفات أو حذفها في متصفح الملفات. يُرجى العلم بأن البرامج التي يتم إنشاؤها باستخدام تطبيق (Brick program) وحدة البناء) و Brick Datalog (سجل بيانات وحدة البناء) يتم تخزينها بشكل منفصل في مجلد BrkDL_SAVE و BrkProg_SAVE.



ملف مفتوح في شاشة التنقل بين الملفات

واجهة وحدة البناء EV3

تطبيقات وحدة البناء

تأتي وحدة البناء EV3 مزودة بخمس تطبيقات مثبتة مسبقًا وجاهزة للاستخدام. إضافة إلى ذلك، يمكنك إعداد تطبيقات خاصة بك في برنامج EV3. بمجرد تنزيل التطبيقات الخاصة بك على وحدة البناء EV3، يتم عرض هذه التطبيقات هنا على هذه الشاشة.

وفيما يلي بيان بالتطبيقات الخمسة المثبتة مسبقًا:



شاشة تطبيقات وحدة البناء

PORT VIEW (عرض المنافذ)

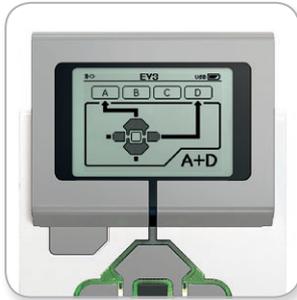
سوف تشاهد على الشاشة الأولى في تطبيق Port View (عرض المنافذ) - في عجلة - المنافذ التي تم توصيل مستشعرات أو محركات بها. استخدم أزرار وحدة البناء EV3 للانتقال إلى أحد المنافذ المستخدمة وسوف تشاهد القراءات الحالية التي ينتجها مستشعر أو محرك. وصل بعض المستشعرات والمحركات وجرّب استخدام الإعدادات المختلفة. اضغط الزر الأوسط لمشاهدة الإعدادات الحالية للمحركات والمستشعرات المتصلة وتغييرها. اضغط زر الرجوع للرجوع إلى الشاشة الرئيسية لتطبيقات وحدة البناء.



تطبيق Port View (عرض المنافذ)

MOTOR CONTROL (التحكم في المحركات)

تحكم في الحركة العادية والعكسية لأي محرك متصل بأحد منافذ الإخراج الأربعة. يتوفر وضعان مختلفان لذلك. ففي الوضع الأول سوف تكون قادرًا على التحكم في المحركات المتصلة بالمنفذ A (باستخدام الزرين العلوي والسفلي) والمنفذ D (باستخدام الزرين الأيمن والأيسر). أما الوضع الثاني، ففيه تستطيع التحكم في المحركات المتصلة بالمنفذ B (باستخدام الزرين العلوي والسفلي) والمنفذ C (باستخدام الزرين الأيسر والأيمن). استخدم الزر الأوسط للتبديل بين الوضعين. اضغط زر الرجوع للرجوع إلى الشاشة الرئيسية لتطبيقات وحدة البناء.



تطبيق Motor Control (التحكم في المحركات)

واجهة وحدة البناء EV3



تطبيق IR Control (تحكم الأشعة تحت الحمراء)

IR CONTROL (تحكم الأشعة تحت الحمراء)

تحكم في الحركة الأمامية والعكسية لأي محرك متصل بأحد منافذ الإخراج الأربعة باستخدام جهاز توجيه الأشعة تحت الحمراء عن بعد كوحدة تحكم ومستشعر الأشعة تحت الحمراء كجهاز استقبال (يجب توصيل مستشعر الأشعة تحت الحمراء بالمنفذ 4 الموجود في وحدة البناء EV3). يتوفر وضعان مختلفان لذلك. ففي الوضع الأول تُستخدم القناتين 1 و2 على جهاز توجيه الأشعة تحت الحمراء عن بعد. على القناة 1، سوف تكون قادرًا على التحكم في المحركات المتصلة بالمنفذ B (باستخدام الزرين 1 و2 الموجودين على جهاز توجيه الأشعة تحت الحمراء عن بعد) والمنفذ C (باستخدام الزرين 3 و4 الموجودين على جهاز توجيه الأشعة تحت الحمراء عن بعد). وعلى القناة 2، سوف تكون قادرًا على التحكم في المحركات المتصلة بالمنفذ A (باستخدام الزرين 1 و2) والمنفذ D (باستخدام الزرين 3 و4). وفي الوضع الثاني، يمكنك التحكم في المحركات بالطريقة نفسها باستخدام القناتين 3 و4 على جهاز توجيه الأشعة تحت الحمراء عن بعد كخيار بديل. استخدم الزر الأوسط للتبديل بين الوضعين. اضغط زر الرجوع للرجوع إلى الشاشة الرئيسية لتطبيقات وحدة البناء.

ملاحظة:

لا يعد مستشعر الأشعة تحت الحمراء وجهاز توجيه الأشعة تحت الحمراء عن بعد جزءًا من مجموعة LEGO® MINDSTORMS® Education EV3 الأساسية. ولكن يمكن الحصول عليهما باعتبارهما ملحقات.

واجهة وحدة البناء EV3

BRICK PROGRAM (برنامج وحدة البناء)

تأتي وحدة البناء EV3 مزودة بتطبيق برمجة مدمج مشابه للبرنامج المثبت على جهاز الكمبيوتر. وتوفر لك هذه الإرشادات المعلومات الأساسية اللازمة للبدء.

إنشاء البرامج

افتح تطبيق Brick Program (برنامج وحدة البناء).

توفر لك شاشة البدء قالب بدء وقالب حركة حلقية متصلين عن طريق سلك تسلسل. يشير خط إضافة القوالب العمودي المتقطع الموجود في المنتصف إلى إمكانية إضافة مزيد من القوالب إلى برنامجك. اضغط الزر العلوي لإضافة قالب جديد من لوحة القوالب.

عند الرغبة في إضافة قوالب، يمكنك اختيار قوالب جديدة في لوحة القوالب عن طريق التنقل باستخدام الأزرار الأيمن والأيسر والعلوي والسفلي. وكلما انتقلت إلى أعلى، يظهر مزيد من القوالب. وعند الانتقال في الاتجاه الأسفل، فسوف تعود إلى البرنامج الخاص بك. عمومًا، هناك نوعان من القوالب ألا وهما: الحركة والانتظار. يُرجى العلم بأن مؤشر قالب الحركة عبارة عن سهم صغير في الجانب الأيمن العلوي للقالب. أما مؤشر قالب الانتظار فهو عبارة عن ساعة رملية صغيرة. إجماليًا، هناك مجموعة من ست قوالب مختلفة من قوالب الحركة وأحد عشر قالبًا مختلفًا من قوالب الانتظار، مما يتيح لك حرية الاختيار.

عندما جَد القالب الذي تريده، انتقل إليه ثم اضغط الزر الأوسط. بعد ذلك، سوف تعود مرة أخرى إلى برنامجك.

يمكنك التنقل بين القوالب في برنامجك باستخدام الزرين الأيمن والأيسر. اضغط الزر الأوسط لتغيير إعدادات القالب المظلل (دائمًا ما يكون القالب الموجود في منتصف الشاشة) أو لإضافة قالب جديد عندما يكون سلك التسلسل مظللاً وخط إضافة القوالب مرئيًا.

يمكنك تغيير إعداد واحد على كل قالب برمجة باستخدام الزرين العلوي والسفلي، فعلى سبيل المثال، يمكنك تغيير اتجاه مسار الروبوت على قالب "التحرك الموجه" الذي يعد أحد قوالب الحركة. وبعد اختيار الإعداد المطلوب، اضغط الزر الأوسط.



لوحة القوالب



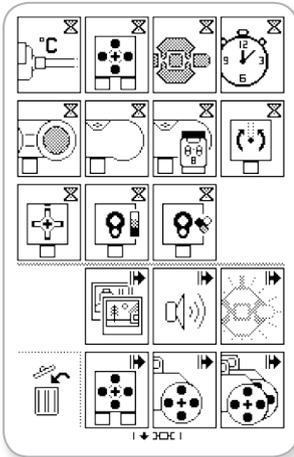
شاشة البدء



ضبط إعداد القالب



تم إضافة قالب جديد



لوحة القوالب كاملة

واجهة وحدة البناء EV3



حذف القوالب



تشغيل البرامج



حفظ البرامج

حذف القوالب

إذا أردت حذف قالب من أحد البرامج، ظلل القالب الذي تريد حذفه ثم اضغط الزر العلوي للانتقال إلى لوحة القوالب.

في لائحة القوالب، انتقل إلى سلة المهملات الموجودة في أقصى اليسار واضغط الزر الأوسط. وبذلك يكون قد تم حذف القالب.

تشغيل البرامج

لتشغيل برنامجك، استخدم الزر الأيسر للانتقال إلى قالب البدء في بداية البرنامج. اضغط الزر الأوسط لتشغيل البرنامج.

حفظ البرامج وفتحها

لحفظ برنامجك، انتقل إلى أيقونة الحفظ الموجودة في أقصى يسار البرنامج. وعند النقر فوق أيقونة الحفظ، سيطلب منك تسمية برنامجك أو قبول الاسم الافتراضي. بمجرد الانتهاء من ذلك، انقر فوق OK (موافق) حتى يتم حفظ البرنامج في المجلد BrkProg_SAVE الذي يمكن الوصول إليه من شاشة التنقل بين الملفات (يرجى الرجوع إلى صفحة 25).

يمكنك أيضًا فتح أي برنامج حالي من برامج وحدة البناء EV3 بالنقر فوق أيقونة الفتح الموجودة أعلى أيقونة الحفظ. استخدم الزرين العلوي والسفلي للتبديل بين هاتين الأيقونتين.

واجهة وحدة البناء EV3



الشاشة الرئيسية

سجل بيانات وحدة البناء

تأتي وحدة البناء EV3 مزودة بتطبيق مدمج سهل الاستخدام لتسجيل البيانات. وتوفر لك هذه الإرشادات المعلومات الأساسية اللازمة للبدء.

الشاشة الرئيسية

عند فتح تطبيق Brick Datalog (سجل بيانات وحدة البناء) المدمج بوحدة البناء EV3، فسوف تشاهد منطقة رسم بياني ناحية اليسار. وإذا كان هناك مستشعر أو محرك متصل بوحدة البناء EV3، فسوف يعرض أحد الرسوم البيانية قراءات حية من أحد المستشعرات بطريقة مشابهة لطريقة عمل راسم الذبذبات (وفي حال توصيل محرك، فإن قراءاته يتم عرضها من مستشعر الدوران المدمج).

وعلى يمين الرسم البياني، يتم عرض الأرقام التالية (من أعلى إلى أسفل): القراءة الفعلية والمدة وأعلى قراءة وأدنى قراءة ومتوسط القراءات. يُرجى العلم بأنه لن يتم عرض المدة سوى عند إجراء تجربة-وليس في وضع راسم الذبذبات.

أسفل هذه الأرقام توجد نافذة صغيرة تبيّن المنفذ الذي يتم قراءة القيمة منه حالياً (منفذ الإدخال 1 أو 2 أو 3 أو 4، أو منفذ الخرج A أو B أو C أو D). لتغيير المنفذ، استخدم الزرين الأزرق والأيسر للتبديل بين المنافذ المتاحة.

ملاحظة:

لا تُعرض منافذ سوى المنافذ المتصلة بمستشعر أو محرك.

واجهة وحدة البناء EV3

إعداد التجارب وإجرائها

عند الرغبة في إعداد تجربة وإجرائها، ابدأ بالنقر فوق زر إعدادات سجل بيانات وحدة البناء الموجود في الزاوية اليمنى السفلى والذي يأخذ شكل مفتاح ربط. استخدم الزرين السفلي والأيمن للانتقال إلى الزر، ثم استخدم الزر الأوسط للنقر فوق OK (موافق).

يمكنك الآن تحديد معدل فحص العينات في تجربتك، بدءاً من عينة واحدة في الدقيقة وحتى ألف عينة في الثانية. استخدم الزرين العلوي والسفلي لتظليل المعدل. ثم استخدم الزرين الأيسر والأيمن لتحديد معدل فحص العينات الذي تريد استخدامه في تجربتك.

بعد ذلك، يمكنك اختيار المستشعر الذي تريد استخدامه في التجربة. حدد إعداد المستشعر، ثم انقر فوق OK (موافق) باستخدام الزر الأوسط.

سوف تحصل الآن على قائمة بالمستشعرات المتصلة بوحدة البناء EV3. استخدم الزرين العلوي والسفلي لتحديد المستشعر الذي تريد استخدامه. بعد تحديد المستشعر، استخدم الزرين الأيمن والأيسر لتحديد وضع المستشعر (فعدن تحديد مستشعر الألوان مثلاً). يجب تحديد وضع قياس الألوان أو قياس الضوء المحيط، وما أن تجد وضع المستشعر المناسب، استخدم الزر الأوسط للنقر فوق OK (موافق) وسوف يتم نقلك مرة أخرى إلى شاشة الإعدادات. انقر فوق زر علامة الاختيار على شاشة الإعدادات. وعندها سوف تعود إلى شاشة تطبيق Brick Datalog (سجل بيانات وحدة البناء) المدمج بوحدة البناء EV3.

إجراء تجربتك. حدد زر التسجيل (الموجود بجانب زر الإعدادات الذي يأخذ شكل مفتاح ربط) وانقر فوقه.

سوف يظهر الآن رسم بياني مباشر يعرض القيم الواردة من المستشعر المحدد. ويمكنك مشاهدة إحصاءات التجربة بما في ذلك المدة على يمين الشاشة. يشير الوميض في زر التسجيل ومؤشر أزرار وحدة البناء EV3 الأخضر إلى أنه يجري حالياً إجراء التجربة. ولإيقاف التجربة، انقر فوق الزر الأوسط.

وعند إيقاف التجربة، سيطلب منك تسمية التجربة أو قبول الاسم الافتراضي. بمجرد الانتهاء من ذلك، انقر فوق OK (موافق) حتى يتم حفظ التجربة الآن في المجلد BrkDL_SAVE الذي يمكن الوصول إليه من شاشة التنقل بين الملفات (يرجى الرجوع إلى صفحة 25).



إعداد المستشعر



معدل فحص العينات



إجراء تجربة

ملاحظة:

الرسم البياني المباشر غير مدعوم عند تسجيل البيانات بمعدلات أعلى من عشرة عينات في كل ثانية، ومن ثم لن يتم عرض القيم الواردة سوى في صورة أرقام.

واجهة وحدة البناء EV3

الإعدادات

تتيح لك هذه الشاشة الوصول إلى مختلف الإعدادات العامة وضبطها على وحدة البناء EV3.

مستوى الصوت

قد يستدعي الأمر في بعض الحالات ضبط مستوى الصوت الصادر من مكبر صوت وحدة البناء EV3. ولتغيير مستوى صوت المكبر، انتقل إلى شاشة الإعدادات. ستلاحظ هنا أن قائمة Volume مضللة بالفعل حيث أنها تعتلي قائمة الإعدادات. اضغط الزر الأوسط.

استخدم الزرين الأيمن والأيسر لتغيير إعداد مستوى الصوت الذي يمكن أن يتراوح من 0% إلى 100%. اضغط الزر الأوسط للقبول. سوف تعود عندئذ إلى شاشة الإعدادات.

السكون

لتغيير مقدار الوقت الغير نشط اللازم انقضاؤه قبل دخول وحدة البناء EV3 في وضع السكون، انتقل إلى شاشة الإعدادات. ثم انتقل إلى قائمة Sleep (السكون) باستخدام الزر السفلي. اضغط الزر الأوسط.

استخدم الزرين الأيمن والأيسر لتحديد مدة زمنية أقل أو أعلى، حيث من الممكن أن تتراوح المدة بين دقيقتين وNever (مطلقاً). اضغط الزر الأوسط للقبول. سوف تعود عندئذ إلى شاشة الإعدادات.



شاشة الإعدادات

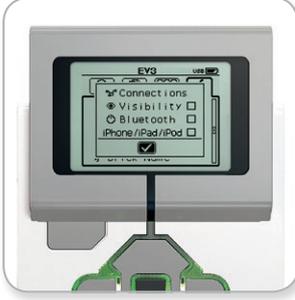


ضبط مستوى الصوت



ضبط إعداد السكون

واجهة وحدة البناء EV3



تمكين تقنية بلوتوث

تقنية بلوتوث

في هذا الإعداد يمكنك تمكين تقنية بلوتوث على وحدة البناء EV3. كما يمكنك اختيار بعض الإعدادات المحددة للخصوصية ونظام التشغيل Apple iOS. إضافة إلى ما سبق، يمكنك الاتصال بالأجهزة الأخرى المرؤدة بتقنية بلوتوث، مثل وحدة بناء EV3 أخرى.

عند تحديد إعداد Bluetooth على صفحة الإعدادات، يتوفر أربعة خيارات: Connections (اتصالات) و Visibility (إمكانية الرؤية) و Bluetooth و iPhone/iPad/iPod. للعودة إلى شاشة الإعدادات الرئيسية، اضغط الزر السفلي إلى أن يتم تحديد علامة الاختيار الموجودة في الجزء السفلي من الشاشة، ثم اضغط الزر الأوسط للموافقة.

Bluetooth

من هنا تستطيع تمكين تقنية بلوتوث القياسية على وحدة البناء EV3. حدد الكلمة "Bluetooth" مستخدمًا الزرين العلوي والسفلي، ثم اضغط الزر الأوسط للموافقة. وتظهر عندئذ علامة اختيار في مربع الخيار Bluetooth. ثم الآن تمكين تقنية بلوتوث على وحدة البناء EV3، ما سيؤدي بدوره إلى عرض أيقونة تقنية بلوتوث أعلى يسار شاشة وحدة البناء.

ملاحظة: لا يسمح هذا الإعداد بالاتصال بأي جهاز يعمل بنظام التشغيل iOS، لكي تستطيع القيام بذلك، فأنت تحتاج إلى تحديد إعداد iPhone/iPad/iPod (انظر أدناه).

لتعطيل تقنية بلوتوث، كرر الإجراء المذكور أعلاه، ولكن في هذه المرة قم بإلغاء تحديد مربع الخيار Bluetooth.

iPhone/iPad/iPod

لا تحدد هذا الإعداد إلا عند الرغبة تحديدًا في توصيل وحدة البناء EV3 بأجهزة تعمل بنظام التشغيل Apple iOS - أجهزة iPhone و iPad و iPod - باستخدام تقنية بلوتوث (تأكد من تمكين تقنية بلوتوث على الجهاز الذي يعمل بنظام التشغيل iOS).

ملاحظة: عند استخدام هذا الإعداد لن يُسمح لك بالاتصال بأي أجهزة أخرى مرؤدة بتقنية بلوتوث، بما في ذلك أجهزة الكمبيوتر ووحدات بناء EV3 الأخرى.

لا يمكنك تمكين كل من تقنية بلوتوث القياسية واتصال تقنية بلوتوث المخصص للأجهزة التي تعمل بنظام التشغيل Apple iOS في الوقت نفسه.

لتتمكن من اتصال تقنية بلوتوث المخصص للأجهزة التي تعمل بنظام التشغيل Apple iOS وتعطيله، استخدم الزرين العلوي والسفلي لتحديد "iPhone/iPad/iPod". ثم اضغط الزر الأوسط للموافقة. وتظهر عندئذ أيقونة تقنية بلوتوث أعلى يسار شاشة وحدة البناء EV3.

ملاحظة:

تعمل وحدة البناء EV3 بمستوى أعلى من الكفاءة والفعالية في حال تعطيل إعدادات تقنية بلوتوث عندما لا يكون قيد الاستخدام.

واجهة وحدة البناء EV3



قائمة Favorites (المفضلة)



قائمة الأجهزة

Connections (اتصالات)

يتيح لك هذا الخيار اكتشاف الأجهزة الأخرى المزودة بتقنية بلوتوث واختيارها (تأكد من تمكن تقنية بلوتوث). عند النقر فوق "Connections" (اتصالات). فسوف تنتقل إلى شاشة Favorites (المفضلة) التي تعرض الأجهزة الموثوقة المعروفة بعلامات اختيار. لا يلزم إدخال كلمات مرور للأجهزة الموثوقة. ويمكنك إدارة الأجهزة التي ترغب في إضافتها إلى قائمة Favorites (المفضلة) باستخدام مربعات الاختيار.

عند النقر فوق "Search" (البحث). فإن وحدة البناء EV3 ستجري مسحًا للمنطقة وذلك لاكتشاف جميع الأجهزة المرئية المزودة بتقنية بلوتوث - بما في ذلك وحدات البناء EV3 الأخرى. وسوف تُعرض الأجهزة المفضلة مضافًا إليها الرمز "*".

استخدم الزرين العلوي والسفلي لتحديد الجهاز الذي تريد الاتصال به على القائمة. اضغط الزر الأوسط للموافقة. إذا أردت الاتصال بجهاز لم يُحدد بعد كجهاز مفضل. فسيتطلب منك إدخال مفتاح المرور لإنشاء اتصال. وسوف تتصل بالجهاز الآخر تلقائيًا ما أن يتعرف الجهاز على مفتاح المرور.

Visibility (إمكانية الرؤية)

سوف تكون الأجهزة الأخرى المزودة بتقنية بلوتوث (بما في ذلك وحدات بناء أخرى EV3) قادرة على اكتشاف وحدة البناء EV3 والاتصال بها عند تحديد الإعداد Visibility (إمكانية الرؤية). وفي حال عدم تحديد الإعداد Visibility (إمكانية الرؤية). فلن تستجيب وحدة البناء EV3 لأوامر البحث الواردة من الأجهزة الأخرى المزودة بتقنية بلوتوث.

واجهة وحدة البناء EV3



تمكين تقنية Wi-Fi



Brick Info (معلومات وحدة البناء)

Wi-Fi

عن طريق هذا الإعداد تستطيع تمكين اتصال Wi-Fi على وحدة البناء EV3 والاتصال بشبكات لاسلكية. بعد اختيار القائمة Wi-Fi من شاشة الإعدادات. حدد الكلمة "Wi-Fi" مستخدماً الزر العلوي والسفلي. ثم اضغط الزر الأوسط للموافقة. وتظهر عندئذ علامة اختيار في مربع الخيار Wi-Fi. الآن تمكين تقنية Wi-Fi على وحدة البناء EV3 مما سيؤدي بدوره إلى عرض أيقونة تقنية Wi-Fi أعلى يسار شاشة وحدة البناء.

للرجوع إلى شاشة الإعدادات الرئيسية. اضغط على الزر السفلي حتى يتم تضليل علامة الاختيار في منتصف الشاشة. ثم اضغط الزر الأوسط للقبول.

للحصول على معلومات حول كيفية توصيل وحدة البناء EV3 بشبكة لاسلكية. يُرجى الرجوع إلى القسم "توصيل وحدة البناء EV3 بجهاز الكمبيوتر" بصفحة 22.

BRICK INFO (معلومات وحدة البناء)

عند الحاجة إلى معرفة المواصفات الفنية الحالية لوحدة البناء EV3. مثل الأجهزة وإصدار البرامج الثابتة وإصدار نظام تشغيل وحدة البناء. فإن هذا هو المكان الذي يمكنك أن تجد فيه تلك المعلومات. ويمكنك أيضاً معرفة مقدار الذاكرة الفارغة المتاحة عن طريق هذا الإعداد.

الحد الأدنى من متطلبات النظام

المتطلبات:

- + برنامج Silverlight إصدار 5.0 أو إصدار أحدث
- + برنامج Microsoft Dot Net إصدار 4.0 أو إصدار أحدث

أنظمة التشغيل:

- + ويندوز: Windows XP و Vista و Windows 7 و Windows 8 (باستثناء Win RT) (32/64 بت) مزود بأحدث حزم الخدمات.
- + ماكنتوش: Mac 10.6 و 10.7 و 10.8 مزود بأحدث حزم الخدمات.

متطلبات النظام:

- + ذاكرة وصول عشوائي (RAM) سعة 2 جيجا بايت أو أكثر
- + معالج بسرعة 1.5 جيجا هرتز أو أسرع
- + أدنى دقة مدعومة للشاشة-600*1024

- لا يدعم برنامج LEGO® MINDSTORMS® Education EV3 الأجهزة اللوحية أو بعض أجهزة نت بوك التي لا تستوفي المتطلبات المذكورة أعلاه.

في حين أن عملية بناء الروبوت تنطوي على الكثير من المتعة، فإن أساس عمل الروبوتات يتمثل في إكسابها القدرة على التفاعل مع البيئة المحيطة - جعلها تتحرك وتنجز المهام. سوف تجد أن برنامج LEGO® MINDSTORMS® Education EV3.

- + مقدمة مرئية وحدسية للبرمجة
- + أداة مفيدة وشاملة لتسجيل البيانات
- + مصنف رقمي تُعرض فيه التعليمات وتُوثق فيه النتائج
- + فرصة سانحة للإلهام وإظهار الاهتمام في مجالات العلوم والتكنولوجيا والهندسة والرياضيات.

تثبيت البرنامج

بمجرد تأكيد من ملائمة جهاز الحاسب الألى الخاص بك للأحتياجات الأدنى لنظام التشغيل ، ستكون مستعداً لتثبيت البرنامج . أغلق جميع البرامج الأخرى ، انقر على ملف التثبيت الموجود في مجلد التطبيقات الخاص ببرنامج EV3 . وسيبدأ تثبيت البرنامج فوراً.

إصدار المعلم والطالب

يطلب منك البرنامج أثناء عملية التثبيت تحديد ما إذا كنت تريد تثبيت إصدار المعلم أو إصدار الطالب من برنامج EV3. في أجهزة ماكنتوش، يمكن اختيار إصدار المعلم عند اختيار "تثبيت مفضل".

في إصدار المعلم تجد مزيداً من المعلومات والصادر التي قد يكون لها عظيم الفائدة والأهمية داخل الفصل الدراسي وبيئات التعليم الأخرى. ويوفر محرر المحتوى قدرات محسنة للوصول إلى المحتويات المستخدمة في التدريس وإنشائها وإدارتها. وتتضمن هذه القدرات -على سبيل المثال لا الحصر- حظر وصول الطلاب إلى برامج. ويوصى بأن يثبت جميع المعلمين إصدار المعلم.

الصفحة الرئيسية

3. عرض-عند الضغط على هذا الزر، سوف تعود مرة أخرى إلى نافذة نظرة عامة على النشاط.

4. بحث-ابحث عن المشروعات التي تحتوي على محتويات معينة باستخدام خيارات التصنيفية المختلفة.

5. رابط للموقع الإلكتروني الرسمي لـ
LEGO® MINDSTORMS® Education

سوف تبدأ في صفحة برنامج EV3 الرئيسية تلقائيًا في كل مرة تفتح فيها البرنامج. وتتيح الصفحة الرئيسية تحديد المحتويات والعمل بسهولة داخل البرنامج كما تتيح لك الوصول إلى كل ما تحتاجه.

جد الخيارات والمصادر التالية في الصفحة الرئيسية:

1. علامة تبويب الصفحة الرئيسية-عند الضغط على هذا الزر، فسوف تعود إلى الصفحة الرئيسية.

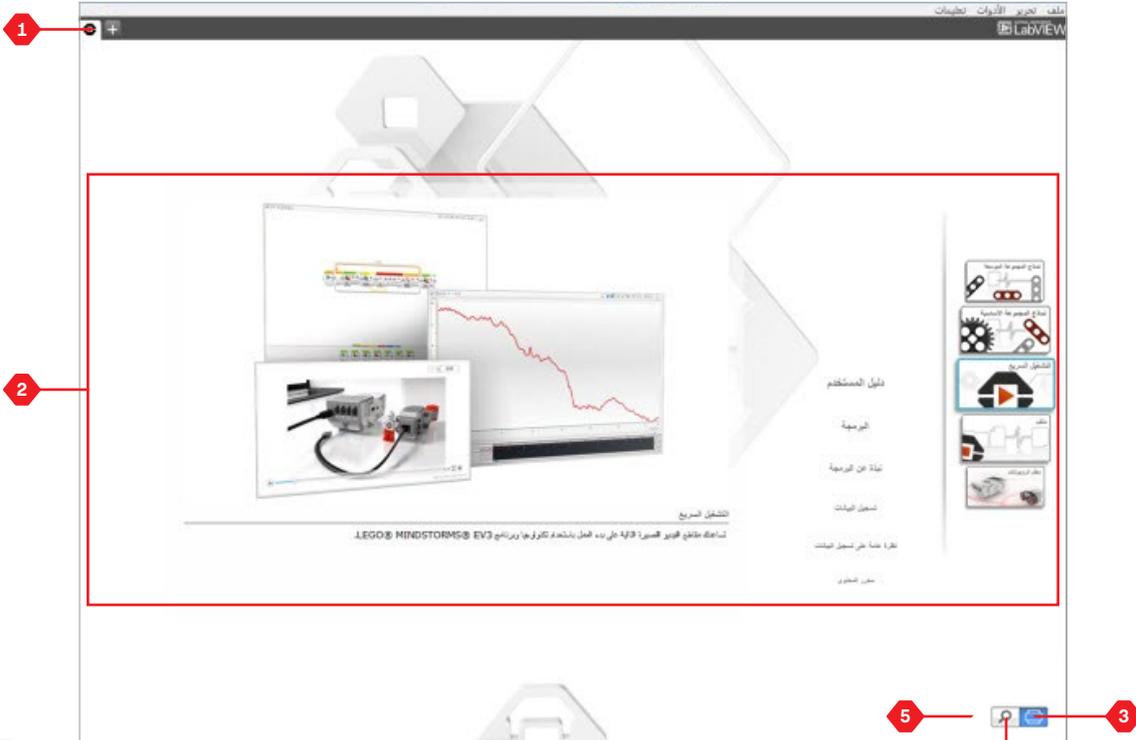
2. نظرة عامة على النشاط-من هنا يمكنك الوصول إلى المحتويات وتنظيمها ومعاينتها وبدء المشروعات.

+ إرشادات بناء للنماذج الأساسية

+ مصادر التشغيل السريع مثل مقاطع الفيديو التقديمية الصغيرة ودليل مستخدم EV3

+ إدارة الملفات بحيث يمكنك بدء مشروع جديد أو فتح مشروع موجود

+ قسم معلّم الروبوت الذي يحتوي على ثمانية وأربعين درسًا تعليميًا مفصلاً تشرح كيفية استخدام برنامج EV3 والأجهزة



نظرة عامة على الصفحة الرئيسية

خصائص المشروع وهيكله



علامات التثبيت لمشروع وبرنامج وتجربة

عند فتح برنامج جديد أو تجربة جديدة، يتم إنشاء ملف مجلد للمشروع تلقائيًا. هذا ويُخزّن جميع البرامج والتجارب والصور ومقاطع الصوت ومقاطع الفيديو والإرشادات وغيرها من الأصول المستخدمة في أحد المشروعات تلقائيًا في مجلد المشروع. ويجعل هذا المجلد من السهل تخزين المشروع ومشاركته مع الآخرين.

يتم عرض كل مشروع على شكل علامة تثبيت في الجزء العلوي من الشاشة. وتشاهد أسفل علامة التثبيت علامات تثبيت للبرامج والتجارب التي تخص المشروع المحدد. يمكنك فتح أو إضافة مشروع أو برنامج جديد أو تجربة جديدة بالنقر فوق الزر + الموجود على يمين علامات التثبيت الأخرى. وعند الضغط على علامة X، يتم إغلاق علامة التثبيت.

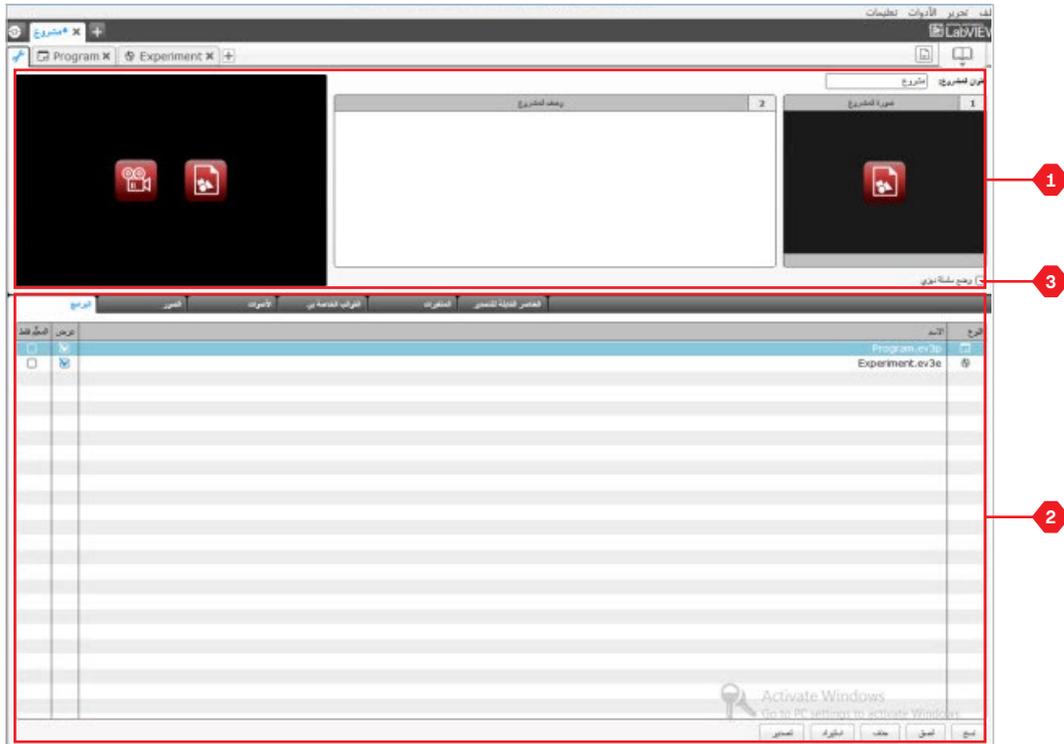
صفحة خصائص المشروع

عند النقر فوق علامة التثبيت المصممة على شكل مفتاح ربط والموجودة في أقصى يسار علامتي تثبيت البرنامج والتجربة، سوف تنتقل إلى صفحة خصائص المشروع. وتوفر لك هذه الصفحة عرضًا منظمًا للمشروع المحدد حاليًا، بما في ذلك جميع البرامج والتجارب والصور ومقاطع الصوت وغيرها من الأصول. وفي هذه الصفحة يمكنك وصف مشروعك بإضافة نص وصور ومقطع فيديو وذلك لتحديد كيفية عرض المشروع في الصفحة الرئيسية. وفي إصدار المعلم من برنامج EV3، تتيح لك صفحة خصائص المشروع أيضًا حظر الوصول إلى بعض البرامج وغيرها من الأصول في مشروعك.

خصائص المشروع وهيكله

تتضمن خصائص المشروع المعروضة ما يلي:

1. وصف المشروع-ضع عنواناً للمشروع واسرد وصفاً له وأضف أي صور أو مقاطع فيديو تريد عرضها على الصفحة الرئيسية عند معاينة المشروع.
2. نظرة عامة على محتوى المشروع-سوف تجد هنا جميع الأصول المدرجة في المشروع. على سبيل المثال، البرامج والتجارب والصور ومقاطع و"القولب الخاصة بي".
3. وضع سلسلة ديزي-تستخدم علامة الاختيار هذه لتمكين وضع سلسلة ديزي. بحيث يمكنك برمجة حتى 4 وحدات متصلة من وحدات البناء EV3



صفحة خصائص المشروع

معلم الروبوت

- + التعرف على الأهداف
- + بناء الروبوت وبرمجته
- + اختبار الروبوت
- + إدخال تعديلات على الروبوت

وفي القسم "معلم الروبوت" بالصفحة الرئيسية، يمكنك أيضًا أن تجد جميع إرشادات البناء ذات الصلة ودليل المعلمين (غير متوفر سوى في إصدار المعلم من برنامج EV3).

معلم الروبوت هو اسم كل من الروبوت الأساسي والدروس التعليمية التي جدها في برنامج EV3. ولنا أن نعلم أن أداة معلم الروبوت التعليمية مصممة لتعرفك بأساسيات البرمجة وتسجيل البيانات والأجهزة.

وتتألف أداة معلم الروبوت من ثمان وأربعين درسًا تعليميًا مقسمة إلى الفئات التالية: الأساسيات وما بعد الأساسيات والأجهزة وتسجيل البيانات والأدوات. يجري إعداد كل درس تعليمي بما يلي ما يلي:



معلم الروبوتات

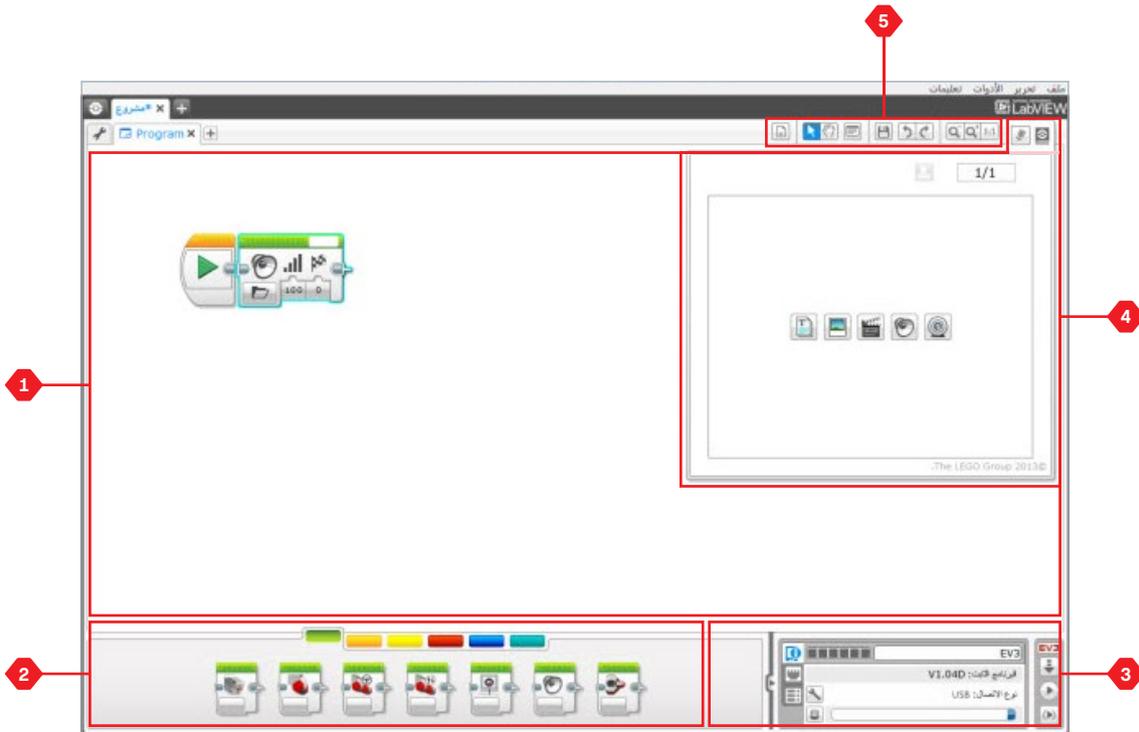
البرمجة

2. لوحات قوالب البرمجة-حدد قوالب البناء التي يحتاجها برنامجك هنا.
3. صفحة الأجهزة-قم بإنشاء اتصال مع وحدة البناء EV3 وإدارته هنا وتعرف على المستشعرات والمحركات المتصلة. ومن هنا أيضًا تستطيع تنزيل البرامج إلى وحدة البناء EV3.
4. محرر المحتوى-مصنف رقمي مدمج بالبرنامج. احصل على الإرشادات أو وثق مشروعك باستخدام النصوص والصور ومقاطع الفيديو.
5. شريط أدوات البرمجة-حدد الأدوات الأساسية اللازمة للعمل مع برنامجك هنا. يرجى الرجوع إلى تعليمات برنامج EV3 للحصول على مزيد من حول هذه الأدوات.

الروبوت مجرد تمثال إذا لم يتضمن برنامج. قد يكون رائعًا ولكنه ما زال تمثال. عند برمجة الروبوت فأنت تزوده بالقدرات-القدرة على الحركة وتتبع الخطوط وتفادي الأجسام وإجراء العمليات الحسابية وغير ذلك الكثير. إن برنامج EV3 مصمم في شكل حدسي يعتمد على الرسومات. وبذلك يمكن للمستخدمين من تتراوح أعمارهم ما بين 10 سنوات و100 سنة تعلم كيفية استخدامه بسرعة واستخدامه بنجاح.

وتتألف بيئة برمجة برنامج EV3 من المناطق الرئيسية التالية:

1. لوحة البرمجة-صمم برنامجك هنا.



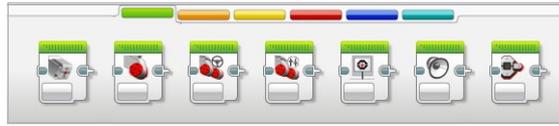
بيئة البرمجة

قوالب ولوحات البرمجة

تحتوي لوحات قوالب البرمجة الموجودة في الجزء السفلي من بيئة البرمجة أسفل لوحة البرمجة على جميع قوالب البرمجة المستخدمة للتحكم في الروبوت. وتُقسّم قوالب البرمجة إلى فئات حسب نوعها وطبيعتها عملها. بما يجعل من السهل البحث عن القوالب المطلوبة.

للحصول على مزيد من المعلومات حول بيئة البرمجة في برنامج EV3 ومعرفة كيفية بدء أول برنامج. يُرجى مشاهدة مقطع الفيديو البرمجة ونظرة عامة على البرمجة في القسم "التشغيل السريع" بالصفحة الرئيسية.

كما يمكنك الحصول على مزيد من المعلومات حول كيفية البرمجة بمطالعة تعليمات برنامج EV3.



قوالب الحركة

(بالترتيب من اليسار إلى اليمين)

- + المحرك متوسط الحجم
- + المحرك الكبير الحجم
- + تحريك موجّه
- + تحريك روبوت
- + عرض
- + الصوت
- + مؤشر أزرار وحدة البناء



قوالب التحكم في التدفق

(بالترتيب من اليسار إلى اليمين)

- + البدء
- + الانتظار
- + الحلقة
- + اختيار شرطي
- + مقاطعه الحلقة

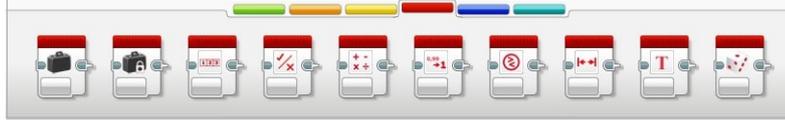


قوالب المستشعرات

(بالترتيب من اليسار إلى اليمين)

- + أزرار وحدة البناء
- + مستشعر الألوان
- + مستشعر الدوران
- + مستشعر الأشعة تحت الحمراء
- + دوران المحرك
- + مستشعر درجة الحرارة
- + المؤقت
- + مستشعر اللمس
- + مستشعر الموجات فوق الصوتية
- + مقياس الطاقة
- + مستشعر الصوت NXT

قوالب ولوحات البرمجة



قوالب البيانات

(بالترتيب من اليسار إلى اليمين)

- + متغير
- + ثابت
- + عمليات مصفوفة
- + عمليات منطقية
- + الرياضيات
- + تقريب
- + مقارنة
- + نطاق
- + نص
- + عشوائي



القوالب المتقدمة

(بالترتيب من اليسار إلى اليمين)

- + الوصول إلى الملفات
- + تسجيل البيانات
- + المراسلة
- + اتصال بلوتوث
- + البقاء نشطا
- + القيمة الخام للمستشعر
- + محرك غير معدل الحركة
- + عكس حركة المحرك
- + إيقاف البرنامج



القالب الخاص بي

عند استخدام نفس مقطع من أحد البرامج بشكل متكرر في العديد من البرامج، فإن ذلك هو الوقت المناسب لإنشاء قالب خاص بك. ويجرد إنشاء "قالب خاص بي" يمكنك بكل سهولة إدراج هذا القالب المنفرد في البرامج المستقبلية خلال نفس المشروع.

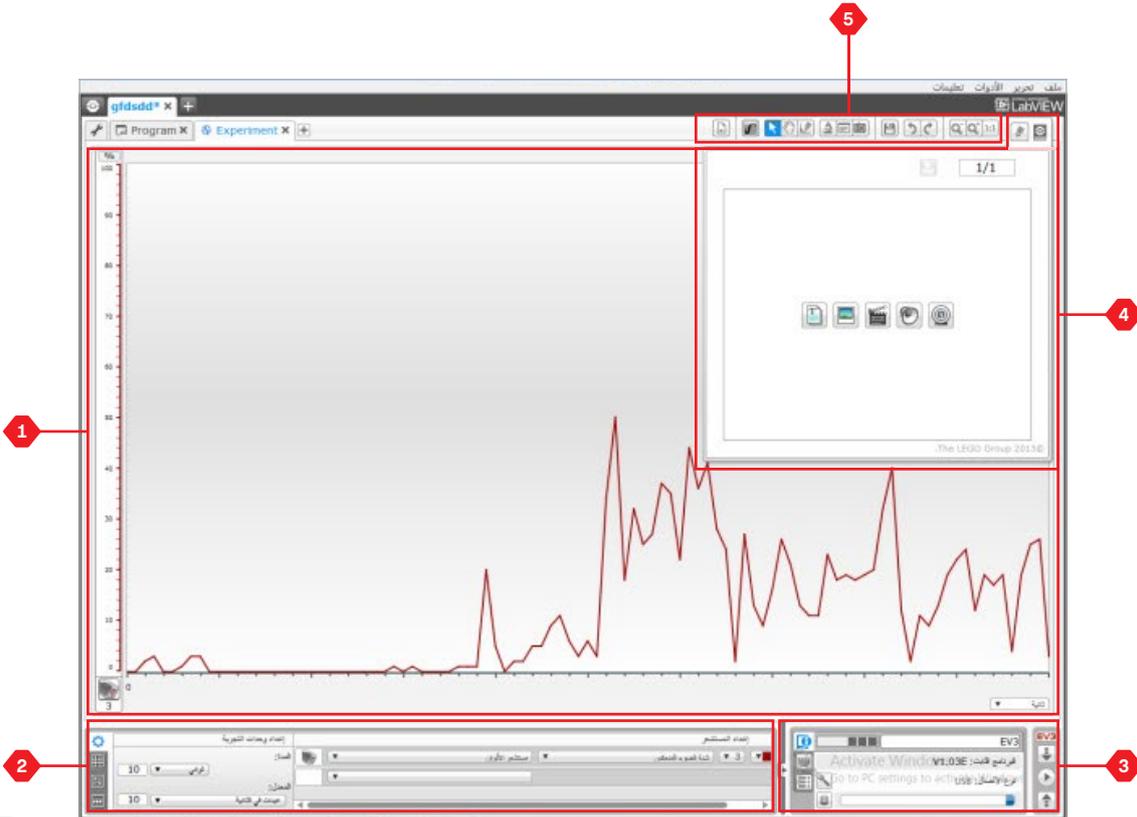
تسجيل البيانات

3. صفحة الأجهزة-قم بإنشاء اتصال مع وحدة البناء EV3 وإدارته هنا وتعرف على المستشعرات المتصلة. ومن هذه الصفحة تستطيع أيضًا تنزيل التجارب إلى وحدة البناء EV3 وتحميل البيانات على البرنامج.
4. محرر المحتوى-مصنف رقمي مدمج بالبرنامج. احصل على الإرشادات أو وثق مشروعك باستخدام النصوص والصور ومقاطع الفيديو.
5. شريط أدوات تسجيل البيانات - حدد الأدوات الأساسية اللازمة للعمل مع الرسم البياني والتجربة الخاصة بك من هنا. يُرجى الرجوع إلى تعليمات برنامج EV3 للحصول على مزيد من المعلومات حول هذه الأدوات.

يُقصد بتسجيل البيانات جمع المعلومات اللازمة لإجراء التحليلات. فعلى سبيل المثال، يجمع خبير الأرصاد الجوية قراءات درجات الحرارة على مدار اليوم. ومن ثم يحللها لإعداد تقرير يُبث في نشرات الأخبار المسائية. كما أن حارس حديقة الحيوانات يجمع بيانات حول الأماكن التي يقضي فيها الزائرون أوقاتهم داخل الحديقة. يمكن لبرنامج EV3 ليس فقط تسجيل البيانات. بل يمكنه أيضًا المساعدة في تنظيم البيانات وتحليلها.

وتتألف بيئة تسجيل البيانات في برنامج EV3 من المناطق الرئيسية التالية:

1. منطقة الرسم البياني-يستعرض المستخدم مخططات البيانات ويحللها في هذه المنطقة.
2. لوحة التكوين-يمكنك إعداد التجربة وإدارة مجموعة البيانات والوصول إلى حسابات مجموعة البيانات والبرمجة الرسومية ووظائف تسجيل البيانات الاستثنائية في هذه المنطقة.



بيئة تسجيل البيانات

تسجيل البيانات

لوحة التكوين

سوف تجد في لوحة التكوين أربع علامات تبويب مختلفة تساعدك في تحضير مستلزمات جارك وإدارتها وتحليلها. يُرجى العلم بأن بعض علامات التبويب ديناميكية. بمعنى أنه يتم عرضها تلقائيًا عند الاقتضاء، وسوف تكون قادرًا دومًا على التبديل بين علامات التبويب يدويًا.

تكوين التجربة

يمكنك في هذا الإعداد إعداد جربتك عن طريق تحديد مدة فحص العينة ومعدل فحص العينات وتحديد المستشعرات التي يتم جمع البيانات منها. ويجب عليك تحديد وضع لكل مستشعر نظرًا لأن معظم المستشعرات يمكن أن توفر أنواعًا مختلفة من البيانات.

جدول مجموعة البيانات

بالإضافة إلى عرض البيانات التي تم جمعها في منطقة الرسم البياني، سيتم عرض مجموعة بيانات في جدول مجموعة البيانات. وفي هذا الجدول يمكنك أيضًا إعادة تسمية مجموعة البيانات أو إغائها أو إخفائها. فضلًا عن تغيير نمط الخط ولون الرسوم البيانية.

حسابات مجموعة البيانات

يمكنك في هذا الإعداد معالجة مجموعات البيانات والرسوم البيانية بإجراء الحسابات المختلفة باستخدام الأرقام والدوال ومجموعات البيانات الأخرى. وسوف تُعرض نتيجة الحسابات في صورة رسم بياني وقيم مجموعة بيانات.

البرمجة الرسومية

يمكنك تمكين دخل المستشعر من تشغيل خرج أو تنشيطه عن طريق تقسيم مناطق الرسم البياني إلى نطاقات مختلفة. على سبيل المثال، تشغيل محرك أو إصدار صوت من وحدة البناء EV3 عندما تصل قيم المستشعر إلى مستوى أو حدًا معينًا.

للحصول على مزيد من المعلومات حول بيئة تسجيل البيانات في برنامج EV3 ومعرفة كيفية بدء أول تجربة، يُرجى مشاهدة مقطع الفيديو تسجيل البيانات ونظرة عامة على تسجيل البيانات في القسم "التشغيل السريع" بالصفحة الرئيسية.

كما يمكنك الحصول على مزيد من المعلومات حول كيفية تسجيل البيانات بمطالعة تعليمات برنامج EV3.



لوحة تكوين التجربة



لوحة جدول مجموعة البيانات

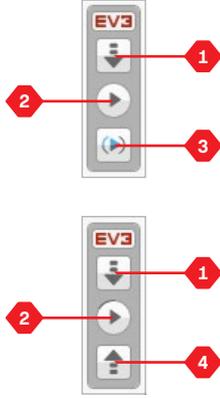


لوحة حسابات مجموعة البيانات



لوحة البرمجة الرسومية

صفحة الأجهزة



وحدات التحكم في صفحة الأجهزة

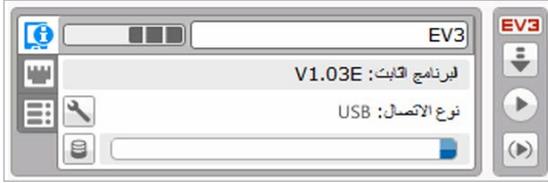
توفر صفحة الأجهزة مجموعة من المعلومات حول وحدة البناء EV3 الخاص بك. وهذه الصفحة موجودة دائمًا في الزاوية اليمنى السفلية عند استخدام كل من البرامج والتجارب. ويمكن طيها عند الحاجة إلى ذلك باستخدام علامة التبويب توسيع/طي. وتكون وحدة التحكم في صفحة الأجهزة مرئية حتى عند طي الصفحة. مما يسمح بتنزيل البرنامج أو التجربة.

تؤدي الأزرار المختلفة لوحدة التحكم في صفحة الأجهزة الوظائف التالية:

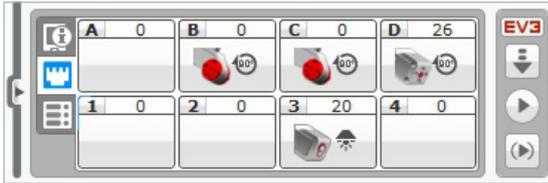
1. تنزيل-تنزيل البرنامج أو التجربة إلى وحدة البناء EV3
2. تنزيل وتشغيل - تنزيل البرنامج أو التجربة إلى وحدة البناء EV3 وتشغيل على الفور
3. تنزيل وتشغيل محددة-تنزيل القوالب المحددة فقط إلى وحدة البناء EV3 وتشغيلها على الفور
4. تحميل-تحميل مجموعة البيانات التي تم جمعها من وحدة البناء EV3 إلى جربتك

يتحول لون نص كلمة EV3 الموجودة أعلى النافذة الصغيرة إلى الأحمر عند توصيل وحدة البناء EV3 بجهاز الكمبيوتر.

صفحة الأجهزة



علامة التبويب "معلومات وحدة البناء"



علامة التبويب "عرض المنافذ"



علامة التبويب "الوحدات المتوفرة"

معلومات وحدة البناء

تعرض علامة التبويب "معلومات وحدة البناء" معلومات مهمة حول وحدة البناء EV3 المتصلة حاليًا. مثل: اسم وحدة البناء ومستوى البطارية وإصدار البرامج الثابتة ونوع الاتصال وشريط الذاكرة. كما أنها تتيح لك الوصول إلى متصفح الذاكرة وأدوات إعداد الاتصال اللاسلكي.

عرض المنافذ

تعرض علامة التبويب "عرض المنافذ" معلومات حول المستشعرات والمحركات المتصلة بوحدة البناء EV3. وعندما تكون وحدة البناء متصلة بجهاز الكمبيوتر، يتم تحديد هذا المعلومات تلقائيًا وسوف تكون قادرًا على مشاهدة القيم الحية، وإذا لم تكن وحدة البناء متصلة بالكمبيوتر، يمكنك إعداد علامة التبويب "عرض المنافذ" يدويًا. حدد منفذًا، ثم حدد المستشعر أو المحرك المناسب من القائمة.

الوحدات المتوفرة

تعرض علامة التبويب "الوحدات المتاحة" وحدات البناء EV3 التي يمكن الاتصال بها حاليًا. ويتوفر لديك القدرة على اختيار وحدة البناء EV3 التي تريد الاتصال بها ونوع الاتصال. كما يمكنك قطع الاتصال الحالي مع وحدات البناء EV3.

إضافة إلى ذلك، يمكنك الحصول على مزيد من المعلومات حول كيفية استخدام صفحة الأجهزة بمطالعة تعليمات برنامج EV3.

محرر المحتوى

2. وضع التحرير/العرض- يتيح لك عرض الصفحات أو تحريرها.
3. التنقل بين الصفحات- يتيح لك الانتقال إلى الصفحة التالية أو السابقة.
4. تبديل المعلم/الطالب- يتيح لك التبديل بين صفحة الطلاب وملاحظات المعلمين أثناء استعراض المحتوى. هذه الوظيفة غير متوفرة سوى في إصدار المعلم من برنامج EV3.
5. عنوان الصفحة- أضف عنواناً إلى صفحتك.
6. منطقة الصفحة- يتم عرض المحتوى وتحريره في هذه المنطقة.
7. أيقونات الوسائط- حدد نوع المحتوى الذي ترغب في إضافته إلى منطقة الصفحة.
8. الصور المصغرة للصفحات- انتقل إلى صفحة معينة باستخدام الصور المصغرة. كما تتوفر ملاحظات المعلمين في إصدار المعلم من برنامج EV3.
9. إضافة/حذف صفحة- عند إضافة صفحة، يمكنك الاختيار من بين أربعة عشر قالبًا مختلفًا.
10. إعداد الصفحة- أعد إعدادات خاصة لكل صفحة، مثل التنسيق وإجراء الصفحة والانتقال إلى الصفحة التالية.

يمكنك الحصول على مزيد من المعلومات حول كيفية استخدام محرر المحتوى بمطالعة تعليمات برنامج EV3

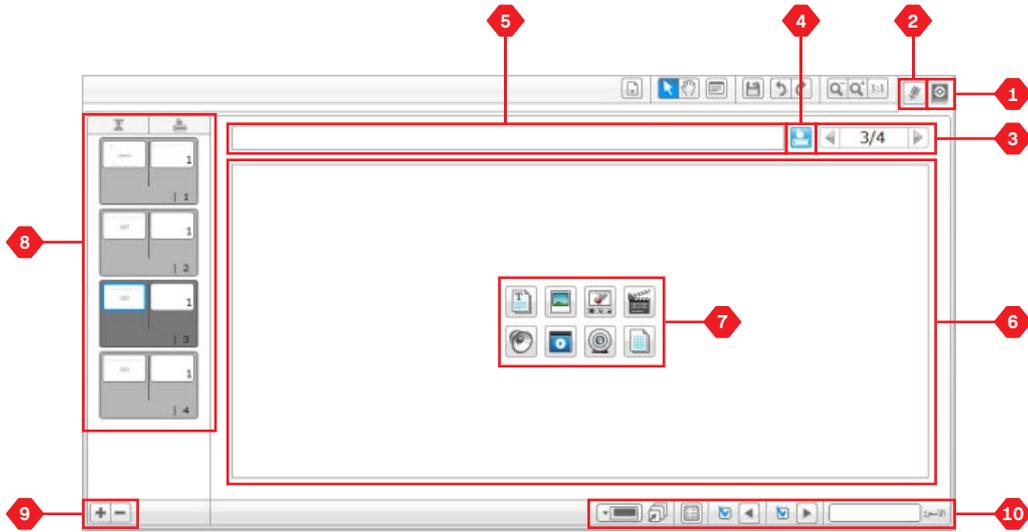
يوفر محرر المحتوى وسيلة مريحة للمستخدمين لتوثيق المشاريع من حيث الغرض والتحليل و مسار العمل. ويمكنك تضمين نص وصور ومقاطع فيديو ومؤثرات صوتية فضلاً عن إرشادات البناء. كما يوفر محرر المحتوى للمعلمين وسيلة مريحة غير ورقية لمتابعة مشروعات الطلاب وتقييمها. ويمكنك في محرر المحتوى استعراض المحتويات العدة مسبقاً واستخدامها. فعلى سبيل المثال، يمكنك استعراض دروس معلم الروبوت التعليمية وحزم أنشطة LEGO® Education التي تم شراؤها.

يمكن تخصيص كل صفحة باستخدام تخطيطات مختلفة. كما يمكن لكل صفحة تنفيذ مجموعة من الإجراءات تلقائياً، مثل فتح برامج معينة أو تظليل قالب برمجة محدد.

يوجد محرر المحتوى في الزاوية اليمنى العلوية لبرنامج EV3 ويكون المجر متاحاً إذا كنت تستخدم برنامجاً أو مجري تجريبية. ويمكن فتح محرر المحتوى باستخدام الزر الكبير الذي يحتوي على رمز كتاب. وبمجرد فتح المجر، سوف تكون قادراً على مشاهدة جميع المحتويات التي تم إعدادها للمشروع. مثل دروس معلم الروبوت التعليمية.

ويتألف محرر المحتوى من المناطق والميزات الأساسية التالية:

1. فتح/إغلاق محرر المحتوى- من هنا تستطيع فتح محرر المحتوى وإغلاقه.



محرر المحتوى

الأدوات

في شريط القوائم العلوي ببرنامج EV3 سوف تجد عددًا من الأدوات الصغيرة التي يمكن استخدامها لإضافة مزيد من الوظائف ودعم خبرتك في استخدام البرنامج.

يمكن الحصول على مزيد من المعلومات حول معظم الأدوات بالرجوع إلى تعليمات برنامج EV3.

مححر الأصوات

أعد المؤثرات الصوتية الخاصة بك أو خصص مؤثرًا من مجموعة ملفات EV3 الصوتية الرسمية. ويمكنك بعد ذلك استخدام مقاطع الصوت لبرمجة الروبوت بالاستعانة بقالب البرمجة "الصوت".

مححر الصور

أبدع في استخدام شاشة وحدة البناء EV3 بتصميم صور أصلية أو تخصيص الصور الموجودة. ويمكنك بعد ذلك استخدام الصور لبرمجة الروبوت بالاستعانة بقالب البرمجة "عرض".

أداة بناء القوالب الخاصة بي

في بعض الأحيان يصمم المستخدم برنامجًا بسيطًا مهمًا ويريد استخدامه مرة أخرى في مشروع أو برنامج آخر. وتساعد "أداة بناء القوالب الخاصة بي" المستخدم على استخدام هذا البرنامج البسيط وإنشاء "قالب خاص بي" فريد. حيث يحدد المستخدم الاسم والأيقونة والمعلومات ذات الصلة. هذا ويتم حفظ "القوالب الخاصة بي" تلقائيًا في لوحة برمجة "القوالب الخاصة بي".

تحديث البرامج الثابتة

تتوفر البرامج الثابتة المحدثة لوحدة البناء EV3 بصفة دورية. وننصحك بتثبيت الإصدارات الجديدة بمجرد توفرها. وتخطرك هذه الأداة عند توفر إصدار جديد للبرامج الثابتة كما تساعدك في تحديثها على وحدة البناء EV3.

إعداد الاتصال اللاسلكي

عند الرغبة في توصيل برنامج EV3 بوحدة البناء EV3 باستخدام تقنية Wi-Fi، فإن هذه الأداة سوف تساعدك في إعداد الاتصال اللاسلكي. وللقيام بذلك، سوف تحتاج إلى الحصول على محوّل Wi-Fi USB ملحق لوحدة البناء EV3 وتمكين اتصال Wi-Fi على وحدة البناء EV3.

استيراد القوالب

أضف قوالب جديدة إلى لوحات البرمجة. ويمكن أن تكون هذه القوالب قوالب برمجة LEGO® جديدة أو قوالب تصنعها جهات تصنيع أخرى. مثل مستشعرات خاصة بشركات أخرى. وتحتاج أولاً إلى تنزيل تلك القوالب إلى جهاز الكمبيوتر ومن ثم يمكنك استيرادها إلى برنامج EV3 باستخدام هذه الأداة.

متصفح الذاكرة

من السهل أن يفقد المستخدم مسار ما قام بتخزينه على وحدة البناء EV3. ولكن مع متصفح الذاكرة لا داعي للقلق. حيث يوفر المتصفح نظرة عامة على نهج استخدام الذاكرة على وحدة البناء EV3 (بما في ذلك بطاقة SD في حال تم تركيبها). ويمكنك استخدام متصفح الذاكرة لنقل البرامج ومقاطع الصوت والرسومات وغيرها من الملفات بين وحدة البناء EV3 وجهاز الكمبيوتر ونسخ الملفات الموجودة بالفعل على وحدة البناء EV3 وحذفها.

الأدوات

تنزيل كتطبيق

قد يستمتع المستخدمون المحترقون بخوض غمار خدي إنشاء تطبيقات لإجاء المهام العامة على وحدة البناء EV3. يتم إنشاء تطبيقات وحدة البناء EV3 باعتبارها برامج EV3 عادية، ولكن عندما يتم تنزيلها إلى وحدة البناء EV3 باستخدام هذه الأداة، فإنها تظهر على النحو الذي تظهر به التطبيقات الجديدة على شاشة تطبيقات وحدة البناء، جنبًا إلى جنب مع التطبيقات الافتراضية، مثل Brick Programming (برمجة وحدة البناء) و Port View (عرض المنافذ).

استيراد برامج وحدة البناء

تتيح هذه الأداة للمستخدم استيراد البرامج التي تم إنشاؤها في تطبيق Brick Program (برنامج وحدة البناء) المثبت على وحدة البناء EV3 إلى بيئة برمجة برنامج EV3. ويمكن بعد ذلك إدخال مزيد من التحسينات على البرامج باستخدام الوظائف الكاملة لبرنامج EV3.

مدير ملفات سجلات البيانات

استخدم هذه الأداة لعرض مجموعات البيانات التي تم إنشاؤها عن طريق تجربة وإدارتها واستيرادها إلى برنامج EV3. وتستخدم هذه الأداة عند جمع البيانات عن بعد على وحدة البناء EV3. ويمكن لمدير ملفات سجلات البيانات استيراد مجموعات البيانات من وحدة البناء EV3 أو بطاقة SD أو جهاز الكمبيوتر.

إزالة القيم من مجموعة البيانات

قد تريد في وقت لاحق إزالة بعض القيم من مجموعة بيانات عند جمع البيانات من المستشعرات. فمن الممكن القيام بذلك لتضييق نطاق قيم المستشعر التي ترغب في إجراء مزيد من التحليلات لها أو بسبب احتواء مجموعة البيانات على قيم متقطعة غير صالحة ناتجة عن مستشعر وذلك لاستعادة القيمة الافتراضية عند تعذر قياس القيمة الحقيقية.

إنشاء برنامج لتسجيل البيانات

إذا كان لديك تجربة تريد دمجها في أحد البرامج، فإن هذه الأداة هي وسيلتك إلى ذلك. فبدلاً من جمع البيانات في المكان نفسه طوال الوقت، يمكنك برمجة الروبوت لجمع البيانات من مناطق مختلفة داخل إحدى الغرف. وسوف تحول هذه الأداة تجربتك إلى قالب من قوالب برمجة تسجيل البيانات على لوحة البرمجة، والآن، أصبح بإمكانك إنشاء برنامجك.

تصدير مجموعات البيانات

عند رغبتك في مواصلة العمل باستخدام مجموعة البيانات في برنامج آخر (على سبيل المثال، Microsoft Excel)، يمكنك تصدير أي مجموعة بيانات من مجموعات بيانات EV3 إلى ملف بتنسيق CSV (صيغة مفضولة بينها بفواصل) وحفظه على جهاز الكمبيوتر. ويمكن عندئذ فتح ملف CSV من داخل البرنامج الذي تختاره، تأكد من أن البرنامج يدعم تنسيق الملفات CSV.

استكشاف الأخطاء وإصلاحها

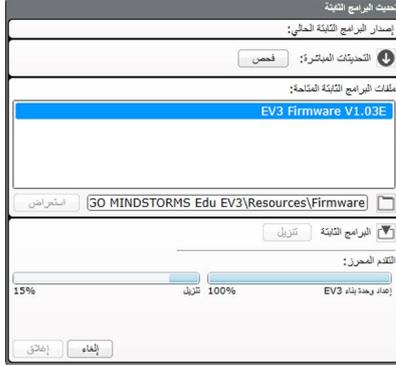
تعليمات برنامج EV3

يمكنك الوصول إلى القسم "تعليمات برنامج EV3" عبر القائمة المنسدلة من "تعليمات" الموجود في شريط القوائم العلوي ببرنامج EV3. وبعد هذا القسم مورداً شاملاً ومنظماً إذ يقدم معلومات مفيدة حول برنامج EV3 بالإضافة إلى جميع التوجيهات التي تساعد المستخدم على استخدام البرنامج. بما في ذلك كيفية استخدام البرنامج وبرمجته على النحو الأمثل مع المستشعرات والحركات. إذا كنت بحاجة إلى المساعدة أو مزيد من المعلومات حول كيفية استخدام برنامج EV3. فإن هذا القسم هو الوجهة الأولى التي ينبغي لك البحث فيها.

تحديثات البرنامج

يمكنك تمكين برنامج EV3 من التحقق من التحديثات تلقائياً عن طريق القائمة المنسدلة من "تعليمات" الموجود في شريط القوائم العلوي بالبرنامج. فعند النقر فوق الخيار **التحقق من وجود تحديثات للبرنامج**. تظهر علامة اختيار وسوف يقوم البرنامج بالتحقق من وجود تحديثات للبرنامج بشكل منتظم (هذا يتطلب الاتصال بالإنترنت). وسوف يخطر البرنامج عند توفر تحديثات مناسبة. وعند الرغبة في تثبيت هذا التحديث. سوف يتم نقلك إلى موقع ويب يتيح لك تنزيل ملف التحديث. بمجرد تنزيل التحديث. يمكنك تثبيته. تأكد من إغلاق برنامج EV3 أثناء عملية التثبيت.

تحديث البرامج الثابتة التلقائي



أداة تحديث البرامج الثابتة

البرامج الثابتة هي البرامج الموجودة داخل وحدة البناء EV3، وبدون البرامج الثابتة، لن تعمل وحدة البناء. قد تصدر مجموعة LEGO أحياناً إصدارات جديدة من البرامج الثابتة التي تضيف وظائف محسنة أو تُصلح الأخطاء البرمجية.

ولتحديث البرامج الثابتة، فأنت تحتاج إلى توصيل وحدة البناء EV3 بجهاز الكمبيوتر باستخدام كبل USB. كما يجب أن يكون جهاز الكمبيوتر متصلاً بالإنترنت.

1. قم بتشغيل وحدة البناء EV3، ثم وصلها بجهاز الكمبيوتر.
2. حدد الخيار "تحديث البرامج الثابتة" في القائمة "أدوات".
3. انقر فوق الزر "فحص" للتحقق من توفر تحديثات جديدة للبرامج الثابتة.
4. حدد أحدث إصدار من إصدارات البرامج الثابتة من بين ملفات البرامج الثابتة المتوفرة.
5. عند الرغبة في استخدام إصدار موجود على جهاز الكمبيوتر بدلاً من ذلك، استخدم الزر "استعراض" لتحديد مكان ملف البرامج الثابتة المناسب واختياره.
6. انقر فوق الزر "تنزيل" لتنزيل البرامج الثابتة الجديدة إلى وحدة البناء EV3. سوف يعرض شريط التقدم الموجود في الجزء السفلي من مربع حوار تحديث البرامج الثابتة مدى تقدم عملية التحديث، وبمجرد اكتمال عملية التحديث، سوف تعيد وحدة البناء EV3 تشغيل نفسها.

تحديث البرامج الثابتة اليدوي

إن أردت تحديث البرامج الثابتة يدوياً، اتبع الخطوات التالية. (ملاحظة: لا تزال وحدة البناء EV3 تتطلب توصيل USB بجهاز الكمبيوتر الخاص بك)

1. تأكد من إيقاف تشغيل وحدة البناء EV3.
 2. اضغط مع الاستمرار على الأزرار الحلفي والأوسط والأيمن بوحدة البناء EV3.
 3. عندما تعرض الشاشة رسالة "تحديث"، قم بتحرير الأزرار.
- إذا لم تعمل وحدة البناء EV3 بعد إجراء تحديث يدوي للبرامج الثابتة من أول مرة: كرر عملية التحديث اليدوي.

ملاحظة:

افحص بطاريات وحدة البناء EV3 قبل تكرار عملية التحديث اليدوي. فقد تكمن المشكلة ببساطة في تهالك البطاريات.

ملاحظة:

يرجى العلم بأن تحديث البرامج الثابتة يؤدي إلى حذف جميع الملفات والمشروعات الموجودة في ذاكرة وحدة البناء EV3!

إعادة تشغيل وحدة البناء EV3 يدوياً

إذا توقفت وحدة البناء EV3 عن العمل فجأة وتعذر إيقاف تشغيلها باتباع الخطوات العادية، فسوف تحتاج إلى إعادة ضبط الوحدة. ولا تؤدي عملية إعادة ضبط وحدة البناء EV3 إلى حذف الملفات والمشروعات الموجودة في ذاكرة الوحدة من المرات السابقة، ولكن الملفات والمشروعات في تلك المرة هي التي تُحذف.

1. تأكد من تشغيل وحدة البناء EV3.
2. اضغط باستمرار على الأزرار الرجوع والأوسط والأيسر بوحدة البناء EV3.
3. عندما تصبح الشاشة فارغة، حرر زر الرجوع.
4. عندما تعرض الشاشة كلمة "Starting" (جار بدء التشغيل)، حرر الزرين الأوسط والأيسر.

ملاحظة:

افحص بطاريات وحدة البناء EV3 قبل إعادة تثبيت البرامج الثابتة، فقد تكمن المشكلة ببساطة في تهالك البطاريات.

قائمة ملفات الصوت

الألوان



White



Black



Yellow



Blue



Brown



Green



Red

الحيوانات



Snake hiss



Dog whine



Cat purr



Snake rattle



Elephant call



Dog bark 1



T-rex roar



Insect buzz 1



Dog bark 2



Insect buzz 2



Dog growl



Insect chirp



Dog sniff

قائمة ملفات الصوت

التعبيرات



Smack



Kung fu



Boing



Sneezing



Laughing 1



Boo



Snoring



Laughing 2



Cheering



Uh-oh



Magic wand



Crunching



Ouch



Crying



Shouting



Fanfare

التواصل



Okay



Goodbye



Bravo



Okey-dokey



Hello



EV3



Sorry



Hi



Fantastic



Thank you



LEGO



Game over



Yes



MINDSTORMS



Go



Morning



Good job



No



Good

قائمة ملفات الصوت

حركات ميكانيكية

المعلومات



Motor stop



Blip 4



Air release



Start



Error



Activate



Ratchet



Horn 1



Airbrake



Stop



Flashing



Analyze



Sonar



Horn 2



Backing alert



Touch



Forward



Backwards



Tick tack



Laser



Blip 1



Turn



Left



Color



Walk



Motor idle



Blip 2



Up



Object



Detected



Motor start



Blip 3



Right



Down



Searching



Error alarm

قائمة ملفات الصوت

الأرقام



Three



One



Eight



Two



Seven



Five



Zero



Six



Four



Ten



Nine

الحركات



Speed down



Servo 1



Arm 1



Speed idle



Servo 2



Arm 2



Speed up



Servo 3



Arm 3



Speeding



Servo 4



Arm 4



Slide load



Drop load



Snap



Lift load

معلومات مفيدة

قائمة ملفات الصوت

النظام



Overpower



Click



Power down



Confirm



Ready



Connect



Start up



Download

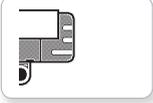
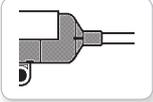
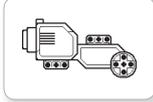
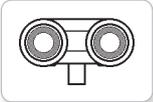
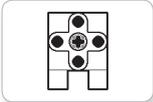
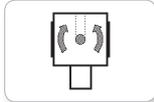


General alert

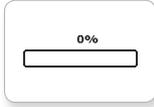
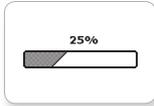
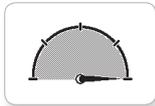
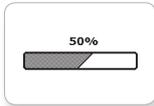
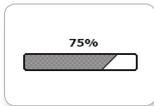
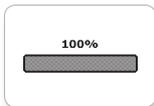
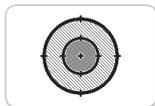
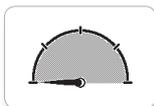
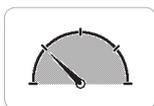
قائمة ملفات الصور

عينان				التعبيرات	
Tired left	Neutral	Dizzy	Angry	Sad	Big smile
Tired middle	Nuclear	Down	Awake	Sick	Heart large
Tired right	Pinch left	Evil	Black eye	Smile	Heart small
Toxic	Pinch middle	Hurt	Bottom left	Swearing	Mouth 1 open
Up	Pinch right	Knocked out	Bottom right	Talking	Mouth 1 shut
Winking	Sleeping	Love	Crazy 1	Wink	Mouth 2 open
Tear	Middle left	Crazy 2	ZZZ	Mouth 2 shut	
Middle right	Disappointed				

قائمة ملفات الصور

LEGO			المعلومات		
					
Sound sensor	IR sensor	Color sensor	Thumbs down	No go	Accept
					
Temp. sensor	Large motor	EV3 icon	Thumbs up	Question mark	Backward
					
Touch sensor	LEGO	EV3	Warning	Right	Decline
					
US sensor	Medium motor	Gyro sensor	Stop 1	Forward	
					
MINDSTORMS	IR beacon	Stop 2	Left		

قائمة ملفات الصور

التقدم				الأجسام	
					
Timer 4	Hourglass 0	Dial 2	Bar 0	Lightning	Bomb
					
Water level 0	Hourglass 1	Dial 3	Bar 1	Night	Boom
					
Water level 1	Hourglass 2	Dial 4	Bar 2	Pirate	Fire
					
Water level 2	Timer 0	Dots 0	Bar 3	Snow	Flowers
					
Water level 3	Timer 1	Dots 1	Bar 4	Target	Forest
					
Timer 2	Dots 2	Dial 0	Light off		
					
Timer 3	Dots 3	Dial 1	Light on		

قائمة ملفات الصور

النظام



Slider 6



Slider 0



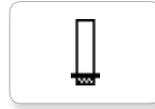
Dot empty



Accept 1



Slider 7



Slider 1



Dot full



Accept 2



Slider 8



Slider 2



EV3 small



Alert



Slider 3



Busy 0



Box



Slider 4



Busy 1



Decline 1



Slider 5

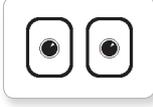
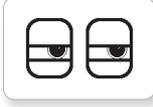
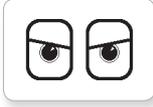
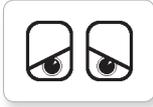


Play

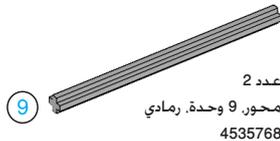
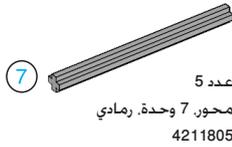
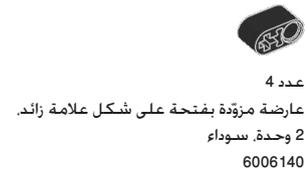
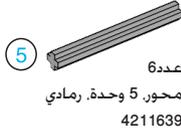


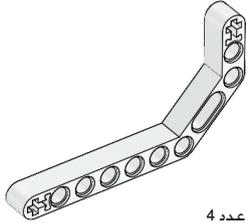
Decline 2

تطبيق برامج وحدة البناء—قائمة الأصول

الصور		الأصوات	
			
7. Question mark	1. Neutral	7. Object	1. Hello
			
8. Warning	2. Pinch right	8. Ouch	2. Goodbye
			
9. Stop 1	3. Awake	9. Blip 3	3. Fanfare
			
10. Pirate	4. Hurt	10. Arm 1	4. Error alarm
			
11. Boom	5. Accept	11. Snap	5. Start
			
12. EV3 icon	6. Decline	12. Laser	6. Stop

قائمة المكونات

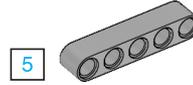




عدد 4
عارضه زاوية مزدوجة، 3x7 وحدة، بيضاء
4495412



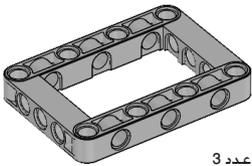
عدد 6
عارضه زاوية، 4x4 وحدة، بيضاء
4509912



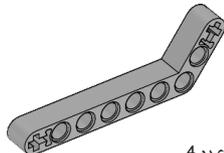
عدد 4
عارضه، 5 وحدة، رمادية
4211651



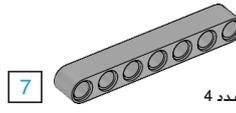
عدد 4
عارضه، 3 وحدة، خضراء
6007973



عدد 3
إطار، 5x7 وحدة، رمادي
4539880



عدد 4
عارضه زاوية، 3x7 وحدة، رمادية
4211624



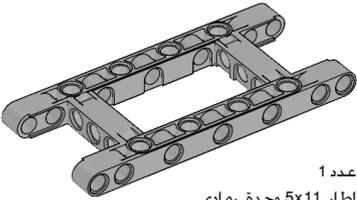
عدد 4
عارضه، 7 وحدة، رمادية
4495930



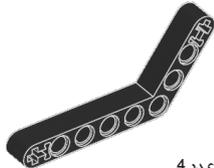
عدد 4
عارضه، 3 وحدة، حمراء
4153718



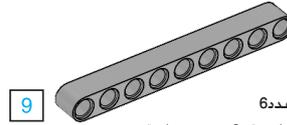
عدد 4
عارضه، 3 وحدة، زرقاء
4509376



عدد 1
إطار، 5x11 وحدة، رمادي
4540797



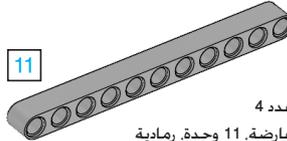
عدد 4
عارضه زاوية، 4x6 وحدة، سوداء
4112282



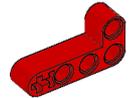
عدد 6
عارضه، 9 وحدة، رمادية
4211866



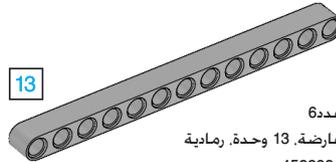
عدد 4
عارضه، 3 وحدة، صفراء
4153707



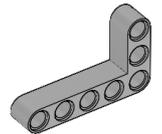
عدد 4
عارضه، 11 وحدة، رمادية
4611705



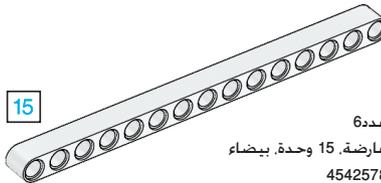
عدد 6
عارضه زاوية، 2x4 وحدة، حمراء
4141270



عدد 6
عارضه، 13 وحدة، رمادية
4522934



عدد 2
عارضه زاوية، 3x5 وحدة، رمادية
4211713



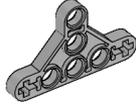
عدد 6
عارضه، 15 وحدة، بيضاء
4542578



عدد 4
عارضه زاوية، 3x5 وحدة، بيضاء
4585040



عدد 2
قالب زاوي 6 (90 درجة)، أسود
4107767



عدد 4
1/2 عارضة على شكل مثلث، 5x3 وحدة، رمادية
6009019



عدد 8
قالب عرضي مزدوج، 3 وحدة، أسود
4121667



عدد 4
إسفين ربط مزدوج، 3 وحدة، رمادي
4560175



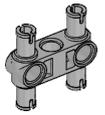
عدد 4
عارضة مطاطية مزودة بفتحات على شكل علامة زائد، 2 وحدة، سوداء
4198367



عدد 2
قالب زاوي بثلاثة أزرع، 3x120 درجة، رمادي
4502595



عدد 4
قالب عرضي شوكي الشكل، 2x2 وحدة، أسود
4162857



عدد 6
إسفين ربط مزدوج، 3x3 وحدة، رمادي
4225033



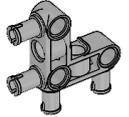
عدد 4
ترس 8 سن، رمادي داكن
4514559



عدد 4
أنبوب، 2 وحدة، رمادي
4526985



عدد 4
قالب عرضي، 2x2 وحدة، أسود
4140430



عدد 4
إسفين ربط زاوي، 3x3 وحدة، رمادي
4296059



عدد 2
ترس مائل الحافة، 12 سن، بيج
4565452



عدد 6
باسطة جلبية/محور، 2 وحدة، حمراء
4513174



عدد 2
عارضة متقاطعة، 2x1 وحدة، حمراء
6008527



عدد 8
قالب عرضي، 2 وحدة، رمادي
4211775



عدد 4
ترس، 16 سن، رمادي
4640536



عدد 4
قالب زاوي 0.1 درجة، أسود
4107085



عدد 2
إسفين ربط مزدوج بمقبض، 3 وحدة، أسود
4563044



عدد 8
قالب عرضي، 3 وحدة، رمادي داكن
4538007



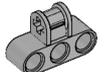
عدد 4
ترس، 24 سن، رمادي داكن
4514558



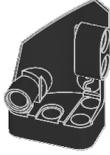
عدد 4
قالب زاوي 180 درجة، أسود
4107783



عدد 2
عارضة مقاس 1/2، 4 وحدة، سوداء
4142236



عدد 6
قالب عرضي، 3x2 وحدة، رمادي
4538007



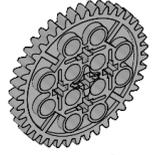
عدد 1
لوحة منحنية بمنى. 3x5 وحدة. سوداء
4566249



عدد 4
إطار مطاطي. 30.4x4 مم. أسود
6028041



عدد 2
قاعدة بسطح دوّار. 28 سنن. رمادية
4652235



عدد 2
ترس. 40 سنن. رمادي
4285634



عدد 1
لوحة منحنية بمنى. 5x11 وحدة. سوداء
4543490



عدد 4
صرة. 24x4 مم. رمادية داكنة
4587275



عدد 2
الجزء العلوي من السطح الدوّار. 28 سنن. أسود
4652236



عدد 2
ترس ذو حواف مائلة. 12 سنن. أسود
4177431



عدد 1
كرة صلب. فضي ميتالك
6023956



عدد 4
عجلة مسننة. 40.7x15 مم. أسود
4582792



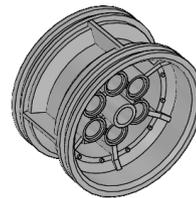
عدد 2
ترس ذو حواف مائلة. 20 سنن. أسود
4177430



عدد 1
لوحة منحنية يسرى. 5x11 وحدة. سوداء
4541326



عدد 1
محمل كرات. رمادي داكن
4610380



عدد 2
ترس ذو حواف مائلة. 36 سنن. أسود
4255563



عدد 54
مسار. 5x1.5 وحدة. أسود
6014648

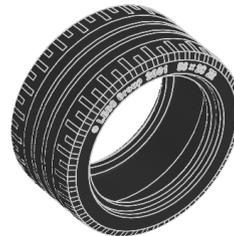
عدد 2
صرة. 43.2x26 مم. رمادية
4634091



عدد 2
ترس دودة. رمادي
4211510



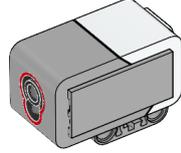
عدد 1
لوحة منحنية يسرى. 3x5 وحدة. سوداء
4566251



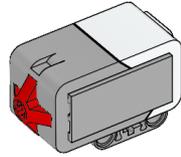
عدد 2
إطار جانبي منخفض. 56x28 مم. أسود
6035364



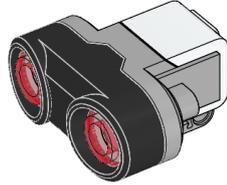
عدد 4
ترس. 4 سنن. أسود
4248204



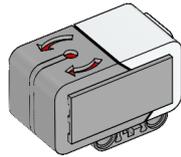
عدد 1
مستشعر الألوان
6008919



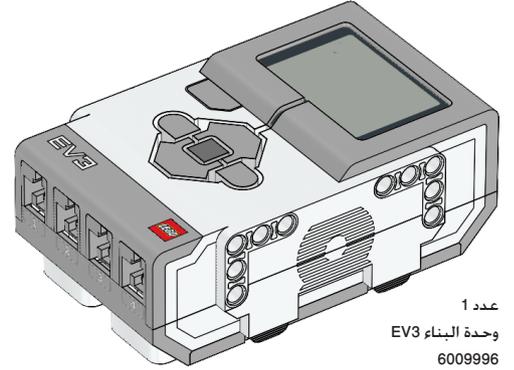
عدد 2
مستشعر اللمس
6008472



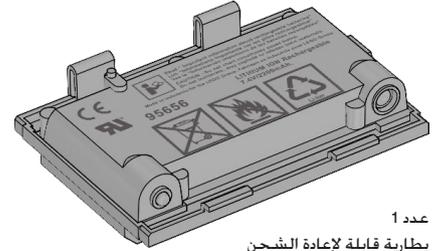
عدد 1
مستشعر الموجات فوق الصوتية
6008924



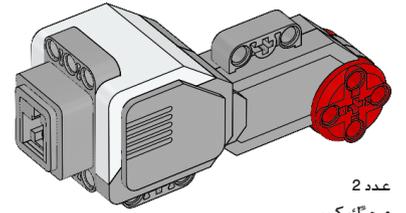
عدد 1
مستشعر الدوران
6008916



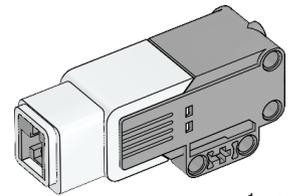
عدد 1
وحدة البناء EV3
6009996



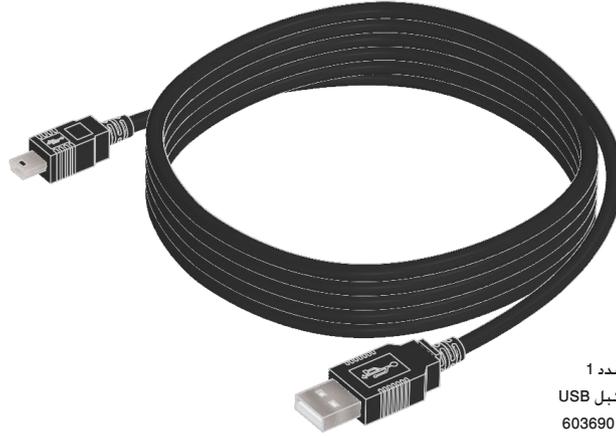
عدد 1
بطارية قابلة لإعادة الشحن
6012820



عدد 2
محرك كبير
6009430

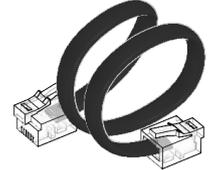


عدد 1
محرك متوسط الحجم
6008577



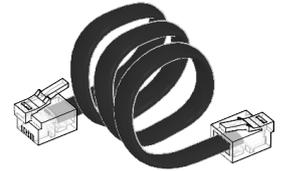
عدد 1
كبل USB
6036901

25 سم / 10 بوصة.



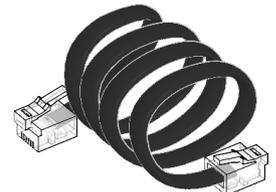
عدد 4
كبل 25 سم / 10 بوصة.
6024581

35 سم / 14 بوصة.



عدد 2
كبل 35 سم / 14 بوصة.
6024583

50 سم / 20 بوصة.



عدد 1
كبل 50 سم / 20 بوصة.
6024585

Made for
iPod iPhone iPad

iPad, iPhone and iPod touch are trademarks of Apple Inc., registered in the U.S. and other countries.

iPod Touch (4th gen.) iPad 1
iPhone 4 iPad 2
iPhone 4Si iPad 3 (3rd gen.)