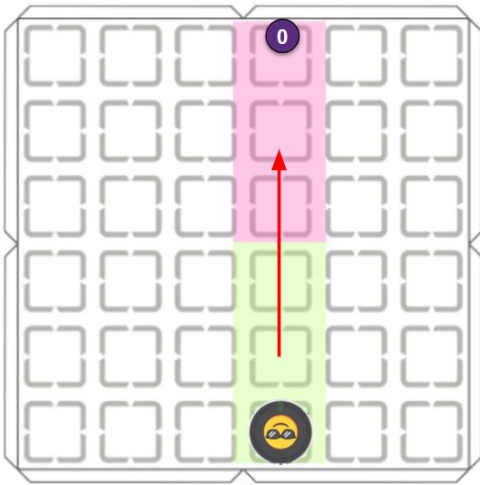




## Acionamento de velocidade

Use o joystick no One-Stick Controller para conduzir o VEX AIM Coding Robot o **mais próximo possível do AprilTag ID 0 sem tocá-lo!** Preste atenção na cor de cada zona para saber o quão rápido dirigir.

### Passo a passo

1. Configure o campo.
  - Contorne a zona verde e a zona vermelha nos ladrilhos usando marcadores de apagamento úmido (também mostrado na imagem acima)
    - i. A zona verde cobre os três primeiros quadrados do robô.
    - ii. A zona vermelha cobre os três quadrados a seguir até a posição final com AprilTag ID 0.
  - Coloque AprilTag ID 0 na zona vermelha contra a parede.
  - Posicione o robô no início do quadrado no campo mais próximo da parede na zona verde.
2. Conduza o robô da posição inicial para a posição final usando o modo de acionamento.
  - a. Dirija o mais devagar possível pela zona verde e o mais rápido possível pela zona vermelha.
  - b. A distância mais curta entre o robô e o AprilTag ID 0 vence!
  - c. Em caso de empate, o robô que dirigiu mais devagar pela zona verde e o mais rápido pela zona vermelha vence!



Green = Slow



Red = Fast

### 'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Cronometre sua velocidade** - Faça três tentativas. Cronometre quanto tempo leva para o robô passar pela zona verde e pela zona vermelha a cada vez. Registre os dados e calcule a velocidade média.

### Dicas profissionais

- O quanto você empurra o joystick controla a velocidade!
  - Empurre levemente ao longo do eixo um do joystick para avançar lentamente
  - Empurre o joystick com mais força para dirigir mais rápido