



Carro de corrida personalizado

Recrie os controles do joystick no One Stick Controller e dirija o VEX AIM Coding Robot em uma pista de corrida!

Passo a passo

1. Configure o campo conforme mostrado acima.
 - Descreva a pista de corrida no campo. A pista de corrida deve incluir seções retas e curvas de 90 graus.
 - Coloque o robô no canto inferior esquerdo da pista de corrida, de frente para a parede superior.
2. Use o VEXcode AIM para codificar o robô para responder aos movimentos do joystick no One Stick Controller.
 - Use a posição do joystick ao longo dos eixos para determinar os movimentos nas direções de 0, 90, 180 e 270 graus.
3. Use o joystick no One Stick Controller para conduzir o robô no sentido horário ao redor da pista de corrida o mais rápido possível.

'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Controle de velocidade** - Adicione código ao seu projeto para usar a posição do joystick para determinar a velocidade de condução do robô.

Dicas profissionais

- Use o comando **Posição do eixo do controlador** para obter a posição do joystick ao longo do eixo 1 ou do eixo 2.