



Condução de precisão

Use o VEXcode AIM para codificar o VEX AIM Coding Robot para chegar a cada um dos quatro pontos-alvo com precisão no campo.

Passo a passo

1. Configure o campo conforme mostrado acima.
 - Marque a origem (0, 0) do sistema de coordenadas no centro do campo.
 - Marque os eixos X e Y que passam pela coordenada (0, 0). Marque dois intervalos ao longo de cada eixo, em 76 mm e 152 mm nas direções positiva e negativa.
 - Marque quatro pontos-alvo nas seguintes coordenadas: (150, 115), (115, 76), (-76, -150) e (152, -76).
 - Coloque o robô na origem (0, 0), voltado para cima (em direção ao eixo +y).
2. Use o VEXcode AIM para codificar o robô para se mover para cada um dos quatro pontos-alvo com precisão.
 - Planeje o caminho que seu robô percorrerá para visitar os quatro pontos-alvo em qualquer sequência.
 - Codifique o robô para se mover com base no seu caminho.
 - i. Exiba um emoji na tela do robô enquanto ele está em movimento. Quando atingir um ponto-alvo, exiba um emoji diferente para indicar onde você está em seu caminho.

'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Alterar os pontos de destino** – Escolha quatro novos pontos no campo e marque suas localizações. Codifique seu robô para se mover para todos os quatro novos pontos usando o menor número possível de blocos.

Dicas profissionais

- Calcule a diferença em coordenadas x para determinar a distância que o robô precisa se mover para a direita ou para a esquerda para alcançar o ponto alvo.
- Calcule a diferença nas coordenadas y para determinar a distância que o robô precisa avançar ou retroceder para alcançar o ponto alvo.