



Derrubada de barril

Dirija o robô de codificação VEX AIM para pegar uma bola esportiva e chutá-la para derrubar uma pirâmide de barril empilhada.

Passo a passo

1. Configure o campo conforme mostrado na imagem acima.
 - a. Desenhe a linha de chute no centro do campo
 - b. Empilhe seis barris em uma pirâmide no campo. Três barris devem estar na linha inferior, dois na linha do meio e um na parte superior.
 - c. Coloque uma bola ao lado da linha de chute
 - d. Posicione o robô próximo à linha de chute, de frente para a bola esportiva.
2. Use o modo Drive e dirija o robô para pegar a bola usando o AI Vision Sensor.
3. Em seguida, dirija o robô para a posição desejada e aponte para a pirâmide de barris empilhados. O robô deve permanecer atrás da linha de chute.
4. Ative o Kicker do robô para chutar a bola na pirâmide de barris empilhados. **Recupere a bola e tente novamente até que todos os barris estejam fora da forma de pirâmide inicial.**

'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Knock from a Distance** - Faça três tentativas. Aumente a distância entre a Linha de Lançamento e a pirâmide do barril a cada vez.

Dicas profissionais

- Pressione o **botão Para cima** para conduzir o robô a pegar um objeto usando o AI Vision Sensor.
- Pressione o **botão Para baixo** para ativar o Kicker para chutar uma bola.