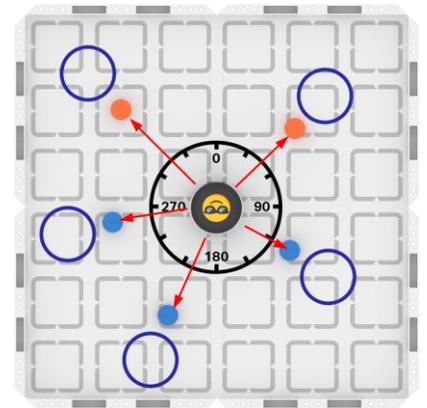


## Empurrão Angular

Codifique o robô de codificação VEX AIM para se mover em ângulos e empurrar os canos para os alvos com movimentos precisos.

### Passo a passo

1. Configure o campo conforme mostrado acima.
  - Marque cinco anéis de alvo no campo, cada um posicionado em um ângulo e distância diferentes do centro do campo. Os alvos devem ser do tamanho de um quadrado no campo (~ 3 polegadas ou 75 milímetros de diâmetro).
  - Coloque o robô no centro do campo, de frente para a parede superior.
  - Coloque um barril ao lado de cada um dos cinco anéis alvo, entre o robô e o anel.
2. Use o VEXcode AIM para codificar o robô para acionar e empurrar os canos para os anéis de destino.
  - Os barris podem ser empurrados com o kicker no robô ou com a lateral do robô.
  - Continue até que o robô tenha empurrado todos os cinco barris para os anéis alvo.
3. Depois de concluir a tarefa, personalize seu código! Adicione LEDs ou emojis para indicar movimentos ou uma conclusão bem-sucedida do desafio de empurrar.



## 'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Fast Push** – Altere as posições dos anéis e barris alvo no campo. Mantenha as regras iguais. Codifique o robô para dirigir em ângulos e empurre os canos para os anéis alvo o mais rápido possível.

## Dicas profissionais

- Use o **Mover em ângulo para bloco** para mover o robô em um ângulo específico por uma distância especificada.
- Use o [Transferidor Robô](#) para determinar os ângulos a serem dirigidos.