



Jogue os dados

Crie um dado digital! Codifique o robô de codificação VEX AIM para exibir um número aleatório de 1 a 6 na tela depois de levantar e sacudir o robô.

Passo a passo

1. Projete as seis imagens da face da matriz para o projeto. Você pode fazer isso criando suas próprias imagens personalizadas para carregar, usando imagens predefinidas, codificando designs na tela desenhando pontos ou uma combinação deles.
2. Planeje seu projeto. Em seu projeto, o robô deve exibir uma face de matriz aleatória em sua tela após ser levantado e sacudido. Aqui estão alguns elementos do projeto:
 - Defina as seis imagens da face do dado.
 - Use o sensor inercial para detectar tremores.
 - Quando a ação de agitação estiver concluída, exiba uma imagem aleatória do rosto do dado na tela.
 - Monitore constantemente o movimento do robô com o sensor inercial e exiba uma imagem aleatória da face do dado após cada vibração detectada.
3. Crie e teste seu projeto. Continue a iterar em seu projeto até que o robô exiba aleatoriamente uma face de dado após ser sacudido.

'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Animação de rolagem** - Crie uma imagem ou série de imagens na tela para indicar aos usuários que o dado está sendo lançado. Emparelhe com um som para indicadores sonoros e visuais!
- **Tela inicial** - Projete uma exibição de tela para o robô mostrar instruções sobre como acionar a matriz.

Dicas profissionais

- Use o sensor inercial do robô para detectar uma ação de trepidação seguindo estas etapas:
 - Leia a aceleração ao longo dos eixos para frente, para a direita e para baixo e registre os valores.
 - Releia a aceleração após um pequeno atraso e registre os novos valores.
 - Some as mudanças de aceleração em todos os eixos para obter a magnitude do movimento.
 - Se a magnitude do movimento for maior que um limite, uma trepidação será detectada.
- Tente um limite de vibração mais alto (por exemplo, 1,0) para evitar gatilhos acidentais de pequenos movimentos.

