



Joystick Jamboree

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

Passo a passo

1. Configure o campo conforme mostrado acima.
 - Descreva a pista de corrida no campo. A pista de corrida deve ser um circuito fechado irregular, incluindo seções retas e curvas.
 - 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.
 - Codifique o robô para dirigir no mesmo ângulo em que o joystick é empurrado.
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** - Codifique o robô para usar a posição do joystick para determinar sua velocidade de condução - empurre o joystick levemente para girar o robô lentamente e empurre com mais força para dirigir mais rápido. Mantenha as regras iguais. Dirija o robô para concluir a tarefa o mais rápido possível. O tempo mais rápido vence!

Dicas profissionais

- Use o comando ou bloco **Posição do eixo do controlador** para obter a posição do joystick ao longo do eixo 1 ou eixo 2.
- Use as posições do joystick com a função **atan2** para calcular o ângulo em que o joystick é empurrado.