



## Labirinto de gravidade

Use o VEXcode AIM para codificar o robô de codificação VEX AIM para se mover pelo labirinto como se fosse puxado pela gravidade! Atravesse o labirinto e evite os barris!

### Passo a passo

1. Configure o campo conforme mostrado acima.
  - Marque oito plataformas, criando quatro conjuntos que vão de cima para baixo do labirinto.
    - O primeiro conjunto tem uma plataforma longa na extrema esquerda e uma curta na extrema direita.
    - O segundo tem uma plataforma curta na extrema esquerda e uma longa no centro.
    - O terceiro tem duas plataformas curtas de cada lado da plataforma central acima.
    - O quarto conjunto tem uma plataforma curta na extrema esquerda e na extrema direita.
  - Coloque um barril em cada uma das três plataformas centrais, conforme mostrado acima.
  - Coloque quatro AprilTags em uma linha ao longo da parte inferior do campo para marcar as posições finais.
  - Coloque o robô no canto superior esquerdo ou superior direito do campo, em uma plataforma.
2. Use o VEXcode AIM para codificar o robô para se mover pelo Labirinto de Gravidade para qualquer uma das quatro Posições Finais.
  - Planeje o caminho que seu robô percorrerá para percorrer o labirinto. Siga estas regras para se mover pelo labirinto:
    - O robô pode se mover para a esquerda ou para a direita em uma plataforma, mas não deve bater em nenhum barril.
    - Quando o robô chega ao final de uma plataforma, ele desce para uma plataforma abaixo.
  - Codifique o robô para se mover com base no seu caminho. Lembre-se de compilar e testar seu código de forma incremental. Continue codificando até chegar a uma posição final.
3. Depois de concluir o labirinto - personalize seu código! Adicione LEDs, sons ou emojis para indicar movimentos ou uma conclusão bem-sucedida do labirinto.

## 'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Missão Multi-End** – Remova os barris das plataformas. Mantenha as regras iguais. Encontre quatro caminhos separados que navegam pelo robô desde o início até cada posição final.

## Dicas profissionais

- Para planejar um caminho com eficiência, rastreie cada movimento do robô cuidadosamente de acordo com as regras para garantir que ele atinja a posição final escolhida.