



Robô Aspirador

Use o VEXcode AIM para codificar o VEX AIM Coding Robot para navegar pelo campo e limpá-lo! Mova-se por todo o campo, evitando os barris.

Passo a passo

1. Configure o campo conforme mostrado acima.
 - Coloque seis barris para criar obstáculos. Coloque um no centro na parte superior e outro no centro voltado para a parte inferior. Coloque dois barris verticalmente ao longo da parte superior da parede lateral esquerda e dois barris horizontalmente perto do centro da parede direita.
 - Coloque AprilTag ID 1 na Posição final no canto inferior direito do campo.
 - Coloque o robô na posição inicial no canto superior esquerdo do campo, de frente para a parede direita.
2. Use o VEXcode AIM para codificar o robô para se mover da posição inicial para a posição final, passando por cima de cada quadrado, exceto aqueles com canos.
 - Planeje o caminho que seu robô percorrerá para percorrer cada quadrado vazio. O robô pode viajar sobre um quadrado mais de uma vez.
 - Codifique o robô para navegar no campo com base no seu caminho. Continue a construir e testar seu projeto até limpar com sucesso todo o campo!

'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Personalize seu aspirador** – Defina os LEDs para uma cor distinta para indicar a direção do movimento do robô ou exiba um emoji enquanto ele está em movimento. Quando o robô chegar ao fim, exiba um emoji diferente para indicar a conclusão da tarefa.

Dicas profissionais

- Crie e teste seu projeto de forma incremental. Codifique as primeiras etapas do seu caminho e execute o projeto para testá-lo. Em seguida, siga em frente passo a passo para garantir que seu robô esteja se movendo conforme o esperado. Isso torna muito mais fácil encontrar e corrigir erros à medida que você avança.