



Avanço e retrocesso

Mova seu robô de forma autônoma para frente e para trás!

Passo a passo

1. Construa o [BaseBot](#) e abra o VEXcode EXP.
2. Arraste um bloco **[Drive for]**. Altere os parâmetros para 305 mm (12 polegadas) e o menu suspenso para polegadas. Isso fará com que o BaseBot viaje 305 mm (12 polegadas) ou o comprimento de um VEX EXP Field Tile.
3. Baixe o projeto para o Brain e execute-o.
4. Adicione outro bloco **[Drive for]**, mas desta vez altere o parâmetro no menu suspenso para "reverse". O que você acha que o robô fará? Como adicionar um novo bloco com um menu suspenso alterado alterará os movimentos do robô? Baixe e execute o projeto para descobrir.

'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Vá além!** - Altere os parâmetros para que o robô percorra distâncias maiores.
- **Remix** - Altere a ordem dos blocos. Como isso muda os movimentos do robô?

Dicas profissionais

- O bloco **[Set drive velocity to]** pode ser usado para aumentar ou diminuir a velocidade do BaseBot. A velocidade padrão é de 50%.

