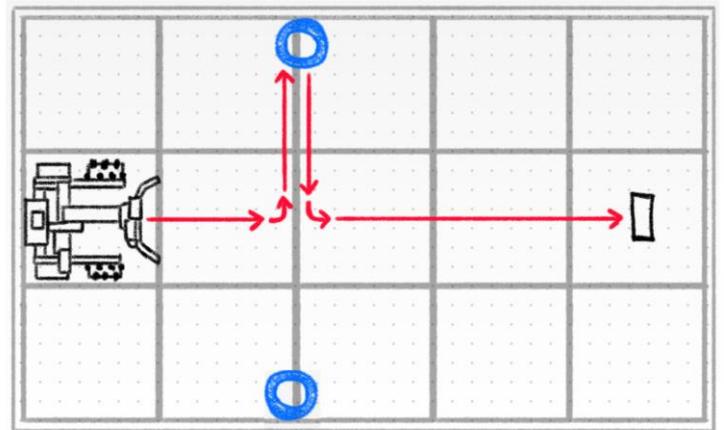


## Jogo da Argola

Decomponha o desafio para planejar seu caminho para o sucesso!

### Passo a passo

1. [Construa o Clawbot](#) e abra o modelo Clawbot (Drivetrain 2-motor) no VEXcode EXP. Coloque dois anéis em um campo 3x5 com paredes, conforme mostrado no esboço à direita.
  - Para criar o poste, anexe um canal C 1x2x1x8 verticalmente ao campo (aproximadamente 100 mm de altura). O poste deve estar no meio do bloco, conforme mostrado na imagem à direita.
2. O objetivo desta atividade é criar um projeto VEXcode EXP onde o Clawbot pega e coloca cada anel no poste.
3. Comece esboçando o campo em seu caderno de engenharia. Planeje o caminho que você deseja que seu robô siga (como a imagem à direita).
  - Rotule cada comportamento do robô para criar seu pseudocódigo. Por exemplo: "1. Dirija para frente por \_\_\_ mm. 2. Vire à esquerda para \_\_\_ graus"
  - Use comentários no VEXcode EXP para adicionar seu pseudocódigo ao projeto.
4. Depois de delinear seu código usando comentários, crie seu projeto usando comandos das categorias Drivetrain e Motion no VEXcode EXP. Depois que o projeto for criado, baixe e execute seu projeto para testá-lo.



# comment

## 'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Aumente os postes** - Adicione um segundo poste ao campo em outro local. Decomponha as etapas e planeje seu caminho usando o mesmo processo acima. Que passos o Clawbot precisa seguir para colocar um anel em cada poste?

## Dicas profissionais

- Seja específico com seus comentários! Certifique-se de medir a distância de um local a outro ou a quantidade de graus que o braço precisa ser levantado. A especificidade ajuda você a construir um projeto bem-sucedido com mais eficiência do que adivinhar e verificar distâncias ou graus de movimento.