

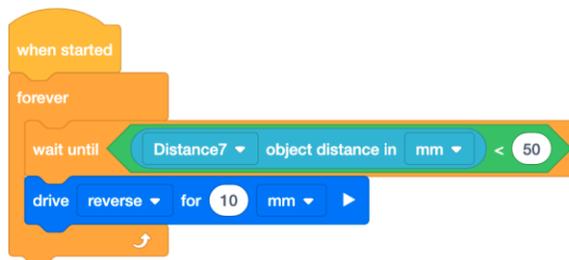


Movimento Mágico

Use o Sensor de Distância para mover magicamente seu BaseBot!

Passo a passo

1. Construa o [BaseBot](#). Conecte um canal C 1x2x1x16 à frente e conecte um sensor de distância voltado para a frente.
2. Abra o modelo BaseBot (Drivetrain 2-motor) e configure o sensor de distância na porta 7.
3. Crie o código mostrado na imagem à direita.
4. O Sensor de Distância informa a distância numerada entre um objeto e o Sensor. Quando um objeto (sua mão) estiver mais próximo do sensor de distância, a leitura será um número menor. Para começar a dirigir, o BaseBot deve esperar até que a leitura do sensor de distância seja menor que o valor designado.



- Adicione os parâmetros no bloco <Menor que> para começar a dirigir em marcha à ré quando sua mão estiver perto do sensor. O bloco **[Forever]** faz com que o BaseBot verifique continuamente o quão perto o objeto (sua mão) está do BaseBot.

'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Corrida** - Junte-se a um parceiro e corra com seus BaseBots.
- **Inverter, Inverter!** - Altere o programa para que o BaseBot avance, a menos que sua mão seja colocada na frente do sensor de distância.

Dica profissional

- **Não tem certeza de quão longe sua mão está do sensor de distância?**

Use o Painel do Sensor no EXP Brain para ver os dados do Sensor de Distância em tempo real!

