



Proteja o castelo

Proteja o castelo de intrusos!
Quão rápido você pode fazer suas rondas enquanto permanece em sua rota de segurança?

Passo a passo

1. Construa o [BaseBot](#) e abra o modelo BaseBot (Drivetrain 2-motor) no VEXcode EXP Python.
2. Monte seu castelo em um campo, como mostrado na imagem acima, usando Buckyballs e Anéis.
3. Crie o projeto inicial à direita. Baixe e teste com seu robô.
4. Adicione ao projeto para que o robô dirija em um quadrado, para completar uma passagem ao redor do castelo.
5. Experimente a velocidade de direção e giro para que o robô complete uma passagem pelo castelo no menor tempo possível, enquanto também segue o caminho!

Begin project code

```
drivetrain.set_drive_velocity(50, PERCENT)
drivetrain.drive_for(FORWARD, 300, MM)
drivetrain.set_turn_velocity(50, PERCENT)
drivetrain.turn_for(RIGHT, 90, DEGREES)
drivetrain.drive_for(FORWARD, 300, MM)
```

'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Aumente a escala** - Altere o layout do campo e os parâmetros do projeto para fazer um quadrado maior.
- **Rodadas cronometradas** - Cronometre a rapidez com que seu robô pode completar uma passagem pelo castelo enquanto você experimenta as velocidades de acionamento e giro!

Dicas profissionais

- Ao experimentar a velocidade de acionamento e giro, observe a relação entre velocidade e precisão. Encontrar o equilíbrio entre velocidade e precisão é importante ao codificar robôs para executar tarefas com eficiência.