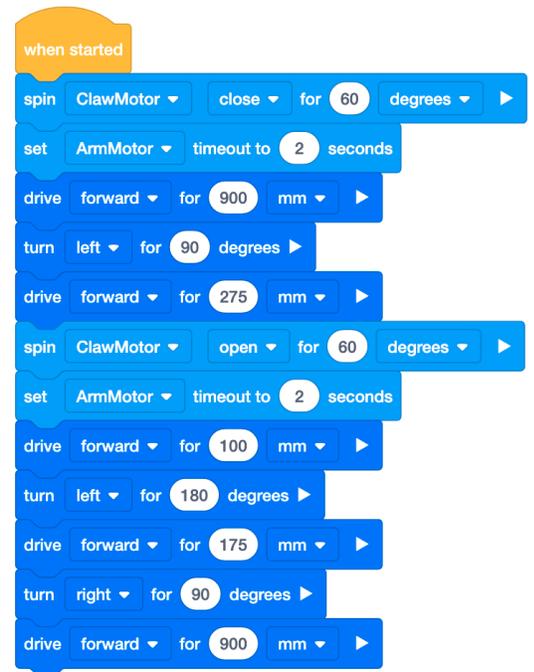


Courier Clawbot

Crie uma rota de robô de entrega autônoma.

Passo a passo

1. Os robôs de entrega autônomos são veículos motorizados movidos a eletricidade que podem transportar mercadorias para os clientes sem a necessidade de intervenção humana. Esses robôs são programados para transportar objetos de um local para outro. Usando fita adesiva ou outros itens de sala de aula, crie um local de coleta e entrega no depósito, conforme mostrado na figura acima.
2. Construa o [EXP Clawbot](#) e coloque-o no armazém conforme mostrado. Certifique-se de que a garra esteja aberta e coloque uma Buckyball na frente dela.
3. Baixe o código à direita e execute o projeto, que direciona o Clawbot para pegar o "pacote" (Buckyball), entregá-lo no local designado e retornar ao armazém.
4. Mova o local de entrega e ajuste o projeto para permitir que o Clawbot tenha uma entrega bem-sucedida.



'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Adicionar locais de entrega** - Adicione mais locais para o Clawbot entregar entregas.
- **Tráfego** - Adicione sinais de parada ou objetos para representar os carros ao longo do caminho que deverão ser incorporados ao projeto.

Dicas profissionais

- O bloco de tempo limite do motor definido pode aceitar decimais, inteiros ou blocos numéricos. Ele é usado para evitar que blocos de movimento que não atinjam sua posição impeçam a execução de outros blocos na pilha.

