



Siga a Luz

Dirija seu robô usando uma lanterna!

Passo a passo

1. Construa o [BaseBot](#). Conecte um canal C 1x2x1x16 à frente e monte um sensor óptico voltado para baixo.
2. Usando cartolina preta, crie um caminho reto.
3. Abra o VEXcode EXP, selecione o modelo BaseBot (Drivetrain 2-motor) e configure o sensor óptico.
4. Crie um projeto no qual o Sensor Óptico detecte a luz da lanterna fazendo com que o robô avance ao longo do caminho do papel de construção.
5. Acenda uma luz no caminho em frente ao sensor óptico. Continue movendo a luz na frente do sensor óptico enquanto o BaseBot avança para mantê-lo em movimento.



'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Ilumine** - Experimente diferentes fontes de luz e cores de caminho para determinar como isso afeta os movimentos do BaseBot.
- **Caminho alterado**- Tente fazer o BaseBot ligar o caminho.

Dicas profissionais

- **Caminho alterado** - Tente fazer o BaseBot ligar o caminho.