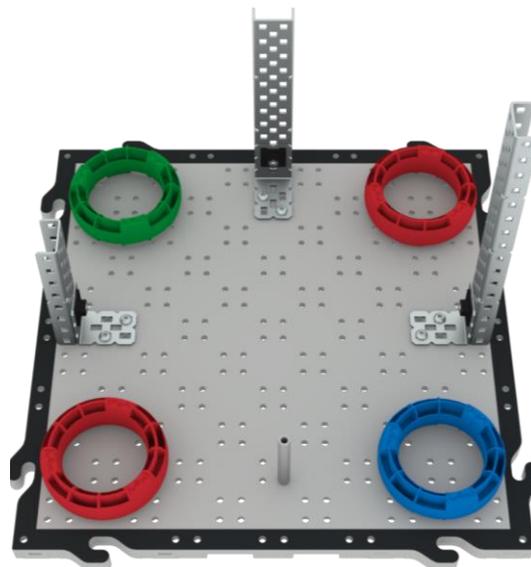


Suba de nível

Use uma lista para colocar anéis em postes de diferentes alturas niveladas!

Passo a passo

1. [Construa o Clawbot](#) e abra o modelo Clawbot (Drivetrain 2-motor) no VEXcode EXP. Coloque quatro anéis nos quatro cantos de um ladrilho, conforme mostrado na imagem à direita. A cor dos anéis não importa.
 - Prenda quatro postes de alturas diferentes em cada lado do ladrilho. Você pode usar peças do Kit EXP ou outros materiais de sala de aula.
 - Cada um dos quatro postes deve ter aproximadamente as seguintes alturas: 2", 4,5", 6", 8".
 - Se estiver usando peças EXP, você pode usar um espaçador de 2", um canal C 1x2x1x8, um canal C 1x2x1x12 e um canal C 1x2x1x16 preso ao ladrilho usando parafusos, porcas de baixo perfil e reforços de 90°, conforme mostrado na imagem à direita.
2. O objetivo desta atividade é criar um projeto VEXcode EXP onde o Clawbot pega cada um dos quatro anéis e os coloca em cada um dos quatro postes usando uma lista 2D usando o Controller.
3. Comece obtendo quantos graus o braço terá que ser levantado para colocar o anel em cada um dos quatro postes. Esses dados podem ser coletados usando o [Painel do Sensor](#).
4. Depois de obter os graus, o braço terá que ser levantado para cada um dos quatro postes, insira esses dados em uma lista. Em seguida, continue construindo o projeto para acionar o Clawbot e levante e abaixe o braço para colocar cada um dos quatro anéis em cada poste. Depois que o projeto for criado, baixe e execute seu projeto para testá-lo.



set heights to 0 0 0 0 0

'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Agrupador rápido** - Quão rápido você pode colocar cada anel em todos os quatro postes? Tente atribuir um botão ao controle para imprimir a hora em que o botão é pressionado. Isso permitirá que você exiba a hora exata em que terminar o desafio.

```
set print precision to 0.01 on Brain
set font to Mono Super Large on Brain
if Controller Up pressed? then
  set cursor to row 1 column 1 on Brain
  print timer in seconds on Brain and set cursor to next row
```

Dicas profissionais

- Atribua a garra e o sistema de transmissão ao controlador na configuração do dispositivo, mas codifique certos botões no controlador para levantar e abaixar o braço a certas alturas assim que forem pressionados usando dados da lista e condicionais.

