

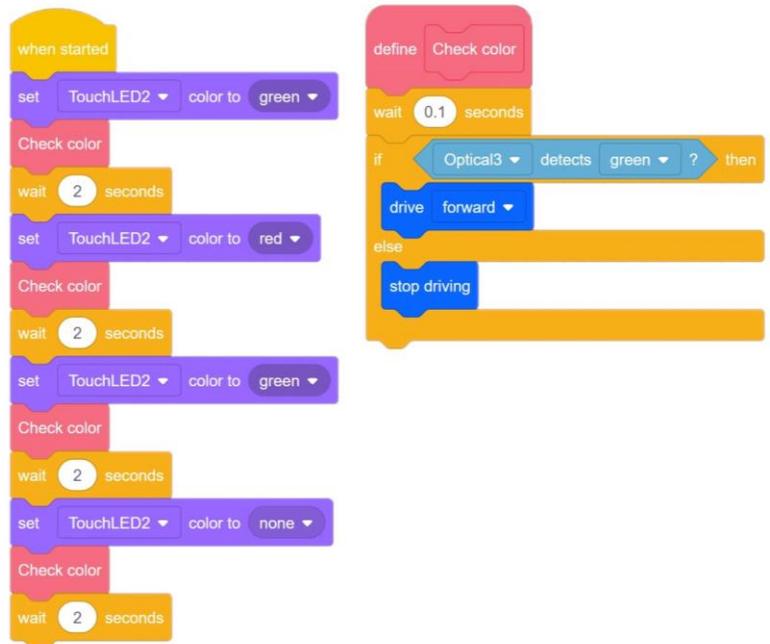


## 1..2..3.. Luz verde

Você pode criar um projeto VEXcode IQ para controlar o comportamento do seu robô usando a luz colorida do sensor de LED de toque?

### Passo a passo

1. Crie o [BaseBot com sensores](#) e abra o modelo BaseBot com sensores do projeto de exemplo no VEXcode IQ. Use um feixe e dois conectores de canto para colocar o sensor de toque de LED na frente do sensor óptico, como no diagrama acima.
2. Crie o seguinte projeto usando um My Block.
3. Salve, baixe e execute o projeto.
4. Seu robô deve avançar quando o LED de toque estiver verde e parar de dirigir quando não estiver verde.



### 'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Spin dance** - Você pode ajustar seu projeto para que seu robô gire para a esquerda quando o LED de toque estiver verde?
- **Mais controle de cores** - Você pode ajustar seu projeto para adicionar uma segunda cor para controlar um segundo comportamento para o seu robô. Por exemplo, quando o LED de toque está vermelho, ele faz o robô reverter de volta à sua posição inicial.

### Dicas profissionais

- O fluxo do projeto pode ser mais rápido do que o tempo de reação de alguns sensores. Adicionar uma pausa curta de 0,1 segundo pode aumentar a precisão da gravação do sensor.



- Alguns eletrônicos podem usar um controle remoto infravermelho (IR) que envia pulsos de luz IR ao receptor de um dispositivo para controlar seu comportamento.