



## Configurações do driver

Teste suas habilidades de condução de robô com quatro configurações de direção diferentes!

### Passo a passo

1. [Construa o BaseBot](#) e [conecte o Controller](#). Coloque seu BaseBot em um campo de 3'x3' com um cubo ou outro obstáculo no centro, conforme mostrado na imagem acima. O objetivo da atividade é contornar o cubo sem tocá-lo, o mais rápido que puder.
2. [Selecione uma configuração de driver!](#) Existem quatro deles:
  - **Fliperama esquerdo:** Dirija o BaseBot para frente, para trás, para a esquerda e para a direita, tudo usando o joystick esquerdo.
  - **Arcade direito:** Dirija o BaseBot para frente, para trás, para a esquerda e para a direita, tudo usando o joystick direito.
  - **Split Arcade:** Dirija o BaseBot para a esquerda e para a direita usando o joystick esquerdo e para frente e para trás usando o joystick direito.
  - **Acionamento do tanque:** Acione o motor esquerdo do BaseBot usando o joystick esquerdo e o motor direito do BaseBot usando o joystick direito.
3. Coloque seu robô na linha de partida, conforme mostrado na imagem acima, e execute o Programa de Controle do Motorista com a configuração de direção selecionada. Quão rápido você consegue dar uma volta no cubo? Registre seu tempo.
4. Depois de contornar o cubo com sucesso em uma configuração, passe para outra. Experimente todos eles, gravando cada vez para ver qual configuração permite que você dirija mais rápido e é a mais fácil de controlar!

## 'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Vá além!** - Adicione alguns obstáculos, como cubos adicionais.
- **Reverse** - Tente dirigir ao redor do cubo, mas em marcha à ré! É mais fácil ou mais desafiador?

## Dicas profissionais

- Mantenha um registro detalhado de qual configuração você testou e quanto tempo levou para dobrar o cubo usando essa configuração.

