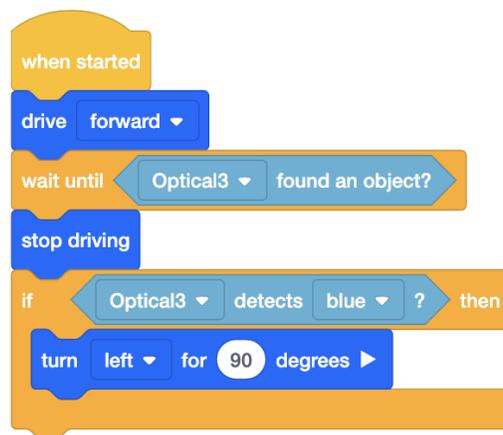


Detecção de cores

Use o sensor óptico para viajar de cubo em cubo!

Passo a passo

1. Construa o BaseBot e conecte um sensor óptico à placa frontal. Abra o VEXcode IQ e certifique-se de configurar o sensor óptico. Configure o campo usando pinos de conector para prender 3 cubos azuis aos blocos.
2. Crie o código mostrado na imagem à direita. Baixe e execute o projeto.
3. Adicione blocos adicionais para navegar para os próximos dois cubos.



'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Misture!** - Prenda cubos de cores diferentes nas peças. Como isso afetará o código?

Dicas profissionais

- O sensor óptico usa luz para detectar cores. Use o bloco [Definir luz óptica] para aumentar o brilho do LED para uma detecção de cores mais precisa.

