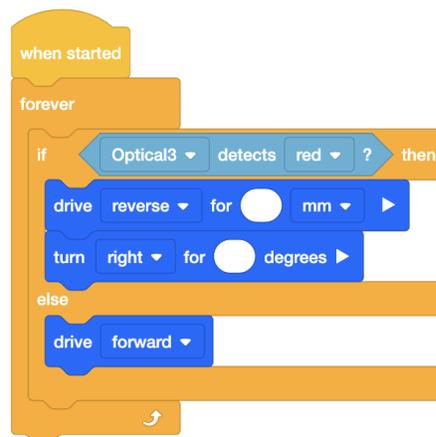


Empurrador de cubo

Codifique o BaseBot para empurrar os cubos para fora do quadrado!

Passo a passo

1. [Construa o BaseBot](#) e conecte um sensor óptico apontando para baixo a partir da placa frontal. Abra o modelo BaseBot (Drivetrain 2-motor) no VEXcode IQ e configure o sensor óptico.
2. Use fita vermelha para criar um quadrado de 3'x3' usando as linhas pretas nas peças como guia e coloque 3 cubos dentro do quadrado, conforme mostrado na imagem acima. A cor dos cubos não importa.
3. Como podemos usar o Sensor Óptico para manter o BaseBot no quadrado, bem como empurrar os cubos? O sensor óptico detectará a burocracia como a borda do quadrado. Quando o BaseBot detecta vermelho com o sensor óptico, ele recua e vira à direita, a fim de empurrar mais cubos.
4. Coloque o BaseBot no local inicial mostrado na imagem acima e construa o código na imagem à direita. Insira parâmetros nos blocos [Drive for] e [Turn for] para determinar até onde o BaseBot deve recuar e girar. Até onde o BaseBot deve retroceder? Como a mudança do grau de giro afetará o caminho que o BaseBot percorre?
5. Baixe e execute o projeto para testá-lo! Altere os parâmetros nos blocos [Drive for] e [Turn for] para manter o BaseBot no quadrado conforme necessário.



'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Mais cubos** - Adicione cubos adicionais dentro do quadrado para o BaseBot empurrar.
- **Cube Crasher Race** - Quão rápido você consegue empurrar todos os cubos para fora? Cronometre você mesmo ou pratique com um amigo.

Dicas profissionais

- O bloco [Definir velocidade de acionamento] pode ser usado para aumentar ou diminuir a velocidade do BaseBot. A velocidade padrão é de 50%.