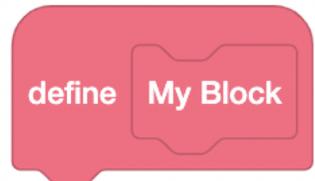


Exercícios de basquete

Use My Blocks para passar parâmetros e organizar seu código no VEXcode IQ.

Passo a passo

1. [Construa o BaseBot](#) e abra o modelo BaseBot (Drivetrain 2-motor) no VEXcode IQ. Crie uma linha de partida para o seu robô. Em seguida, medindo a partir da linha de partida, marque três linhas adicionais separadas por 200 milímetros (mm) uma da outra.
2. Coloque o centro das rodas dianteiras do BaseBot na linha de partida.
3. Codifique seu robô no VEXcode IQ para avançar para a primeira linha e depois voltar para a linha de partida. Repita esse processo para cada uma das três linhas. Use Meus Blocos para passar parâmetros e organizar seu código.
4. Teste seu projeto! Funcionou como pretendido? Depure e tente novamente.



'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Não inverta!**- codifique o robô para dirigir até a linha um, parar e retornar à linha de partida sem usar o parâmetro 'reverso'. O robô precisará se virar para voltar à primeira posição.

Dicas profissionais

- Use uma combinação de blocos das categorias Trem de Força e Operadores para definir seus Meus Blocos.