

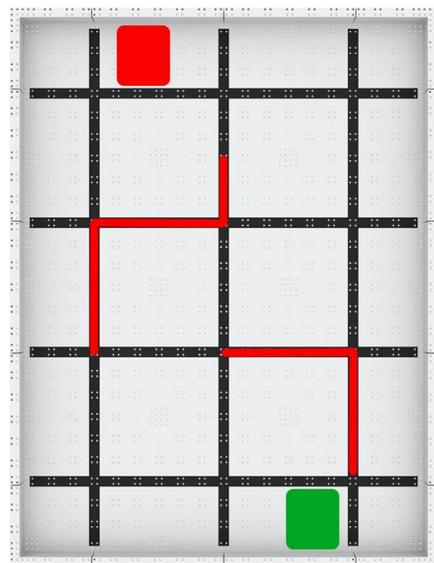


Motorista BaseBot

Navegue por um labirinto da cidade usando o Controlador. Primeiro, construa a cidade e depois dirija nela!

Passo a passo

1. [Construa o BaseBot](#) e emparelhe seu controlador.
2. Construa uma cidade em um campo de QI usando itens de sala de aula. Cole um quadrado vermelho e um quadrado verde no campo para mostrar os locais de início e término. As linhas vermelhas representam onde os itens da sala de aula devem ir para representar edifícios ou outras estruturas da cidade. Use a imagem à direita como exemplo.
3. Execute o programa Driver Control no IQ Brain e use o Controller para navegar pela sua cidade.
4. Comece no quadrado verde e termine no quadrado vermelho.
5. Em seguida, abra o modelo BaseBot (Drivetrain 2-motor) no VEXcode IQ e adicione blocos para que o BaseBot navegue de forma autônoma pela cidade em vez de usar o Controller. Qual é mais rápido? Qual é mais preciso?



'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Adicionar sensores** - [Use estas instruções de compilação para adicionar sensores ao seu BaseBot](#). Adicione cores ao seu labirinto e codifique-o para navegar pela cidade com base nas cores detectadas pelo sensor óptico!

Dicas profissionais

- **Opções de controle de driver** - Experimente diferentes configurações de driver para encontrar aquela que funciona melhor para você. Você prefere Tank Drive, Right Arcade, Left Arcade ou Split Arcade?
- Use blocos [Comment] para organizar seu código!