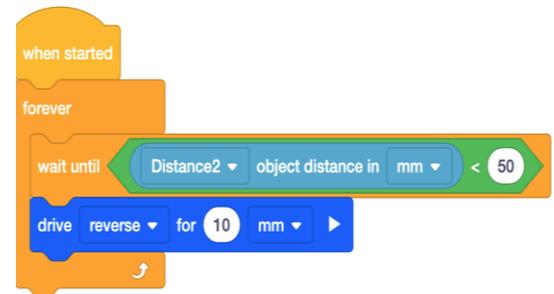


Movimento Mágico

Use o Sensor de Distância para mover magicamente seu BaseBot!

Passo a passo

1. Construa o BaseBot e conecte um sensor de distância à placa frontal.
2. Abra o VEXcode IQ. Abra o modelo BaseBot (Drivetrain 2-motor) e configure o sensor de distância (2ª geração).
3. Crie o código mostrado na imagem.



4. O Sensor de Distância informa a distância numerada entre um objeto e o Sensor. Quando um objeto (sua mão) estiver mais próximo do sensor de distância, a leitura será um número menor. Para começar a dirigir, o BaseBot deve esperar até que a leitura do sensor de distância seja menor que o valor designado. Adicione os parâmetros no bloco <Menor que> para começar a dirigir em marcha à ré quando sua mão estiver perto do sensor. O bloco forever faz com que o Basebot verifique continuamente o quão perto o objeto (sua mão) está do Basebot.

'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Corrida** - Junte-se a um parceiro e corra com seus BaseBots.
- **Inverter, inverter!** - Altere o programa para que o Basebot avance, a menos que sua mão seja colocada na frente do sensor de distância.

Dicas profissionais

- Não tem certeza de quão longe sua mão está do sensor de distância? Use o Painel do Sensor no Brain de 2ª geração para ver os dados do Sensor de Distância em tempo real!

