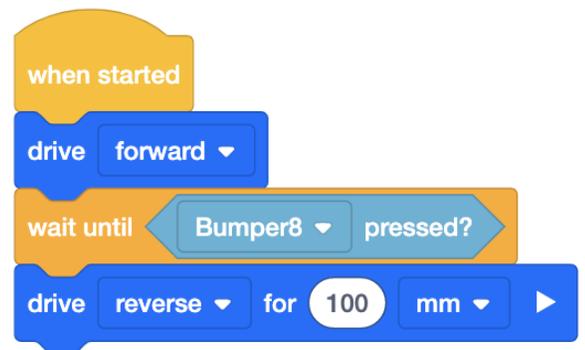


Navegue pelo labirinto

Use o Bumper Switch para resolver um labirinto de cubos!

Passo a passo

1. Construa o BaseBot e conecte um interruptor de pára-choques à placa frontal. Abra o modelo BaseBot (Drivetrain 2-motor) no VEXcode IQ e configure o Bumper Switch. Configure o campo usando pinos de conector para prender "paredes" de cubos aos ladrilhos ou use paredes de campo IQ.
2. O interruptor de pára-choques retornará "True" quando o interruptor for pressionado e "False" quando o interruptor não for pressionado. Nesta atividade, o Bumper Switch será usado para detectar as paredes do labirinto. Crie o código na imagem à direita.
3. Coloque o robô no início do labirinto, conforme mostrado na imagem acima. Baixe e execute o projeto para testá-lo.
4. Adicione blocos adicionais [Drive] e [Turn for] para escapar do labirinto.



'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Reverse** - Mova o Bumper Switch para a parte de trás do BaseBot e codifique-o para navegar pelo labirinto ao contrário!
- **Labirinto** - Torne o labirinto mais complexo, adicione mais paredes ou becos sem saída. Você ainda pode resolver o labirinto?

Dicas profissionais

- Desenhe o labirinto em seu caderno de engenharia e resolva-o manualmente. Use o labirinto resolvido para planejar o fluxo do projeto. Quando o robô precisará virar à esquerda ou à direita?