VEX IQ Atividade

Pare e vá

Codifique o BaseBot para viajar para locais diferentes!

Passo a passo

1. Construa o BaseBot e abra o modelo BaseBot (Drivetrain 2-motor) no VEXcode IQ.
2. Marque três locais diferentes em um campo de QI usando um marcador de apagamento a seco ou fita adesiva. Rotule os locais A, B e C.
3. Meça a distância entre os locais e planeje uma rota para o BaseBot em seu caderno de engenharia. Seu robô deve começar no local A e parar nos outros locais marcados.
    - Em que ordem você viajará até as paradas? Quando o BaseBot precisará avançar ou virar?
4. Arraste em um bloco [Dirigir por]. Altere o parâmetro para a distância da posição inicial até o primeiro local. Baixe e execute o projeto.
5. Continue adicionando blocos [Dirigir por] e [Virar para] para viajar para os próximos dois locais no campo. Baixe e execute o projeto.

'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Aqui -** Adicione mais locais para o BaseBot parar.
- **Atalho -** Qual é a rota mais curta de cada um dos diferentes locais? Meça a distância e o ângulo para percorrer a menor distância de cada local para o próximo.

Dicas profissionais

- Adicione um bloco [Aguardar] quando chegar a cada local. O BaseBot aguardará um determinado número de segundos antes de viajar para o próximo local.

Direitos autorais 2021 Innovation First, Inc. (dba VEX Robotics). Todos os direitos reservados. Veja os termos completos de direitos autorais em https://copyright.vex.com/