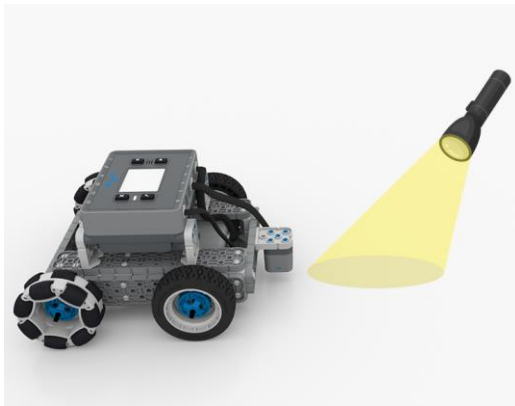


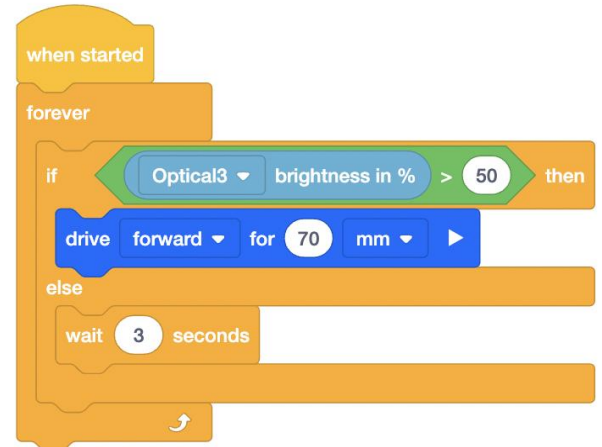


Siga a Luz

Dirija seu robô usando uma lanterna!

Passo a passo

1. Usando cartolina preta, crie um caminho reto.
2. [Construa o BaseBot](#) e conecte um sensor óptico à placa frontal voltada para baixo. Abra o VEXcode IQ, selecione o modelo BaseBot (Drivetrain 2-motor) e configure o sensor óptico.
3. Crie um projeto no qual o Sensor Óptico detecte a luz da lanterna fazendo com que o robô avance ao longo do caminho do papel de construção.
4. Acenda uma luz no caminho em frente ao sensor óptico. Continue movendo a luz na frente do sensor óptico enquanto o Basebot avança para mantê-lo em movimento.



'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Ilumine** - Experimente diferentes fontes de luz e cores de caminho para determinar como isso afeta os movimentos do Basebot.
- **Caminho alterado**- Tente fazer o BaseBot ligar o caminho.

Dicas profissionais

- Certifique-se de que sua lanterna esteja brilhando diretamente na área onde o sensor óptico será capaz de detectá-la.