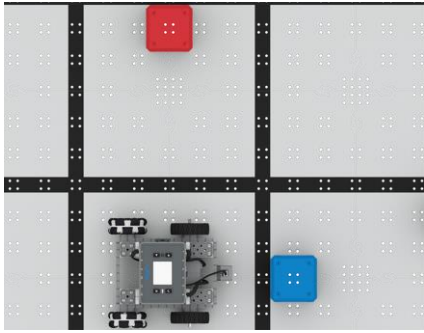


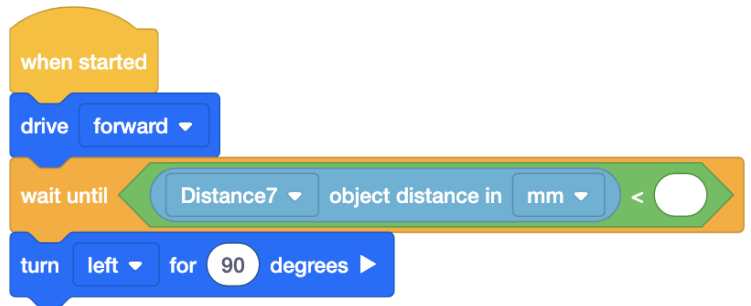


À distância

Use o sensor de distância para evitar cubos!

Passo a passo

1. [Construa o BaseBot](#) e conecte um sensor de distância à placa frontal. Abra o VEXcode IQ, abra o modelo BaseBot (Drivetrain 2-motor) e configure o Sensor de Distância. Configure o campo usando os pinos do conector para prender 2 cubos aos blocos, conforme mostrado na imagem acima.
2. Crie o código mostrado na imagem para começar.
3. O Sensor de Distância informa a distância numerada entre um objeto e o Sensor. Quando um objeto estiver mais próximo do sensor de distância, a leitura será um número menor. Para parar de dirigir antes de um objeto, o BaseBot deve esperar até que a leitura do sensor de distância seja menor que um valor designado. Adicione os parâmetros no bloco <Menor que> para parar de dirigir antes de tocar no cubo.
4. Comece fazendo com que o BaseBot fique de frente para um cubo no campo, conforme mostrado na imagem acima. Baixe e execute o projeto para testar.
5. Adicione blocos adicionais [Dirigir] e [Virar para] para continuar dirigindo para o segundo cubo e parar antes de tocar no cubo.



'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Desviando** - Fixe mais cubos nos blocos de campo. Você pode dirigir evitando-os?

Dicas profissionais

- Imprimir a leitura do sensor de distância usando o bloco [Imprimir] pode ajudá-lo a entender melhor quais valores o sensor está relatando.

