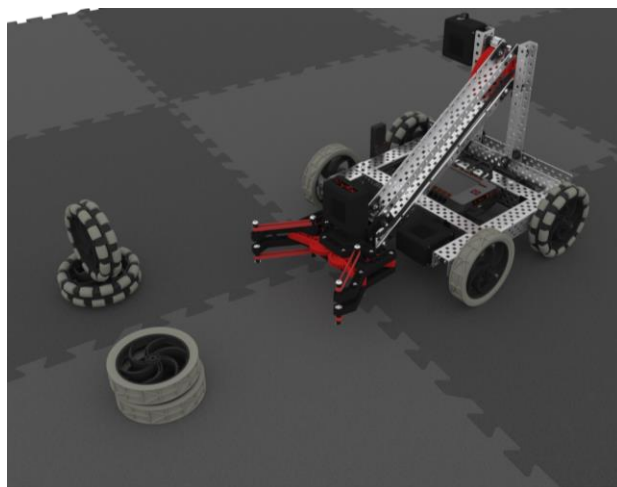


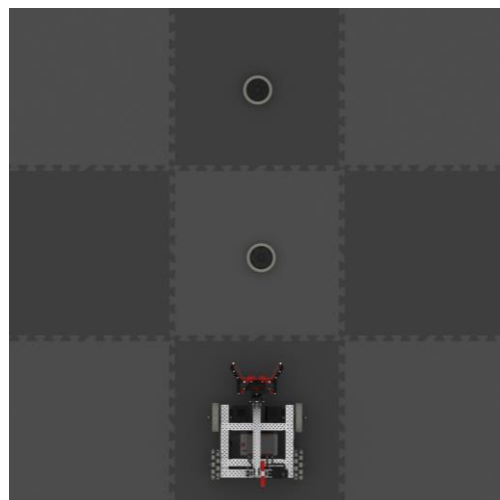


Ataque de pilha

Teste os designs dos seus braços enquanto dirige seu robô para pegar e empilhar rodas!

Passo a passo

1. [Construa o Clawbot](#) e [conecte um controlador](#). Configure um campo que seja 3x3 com seu robô, conforme mostrado à direita. As rodas (ou materiais de sala de aula empilháveis) devem ser posicionadas no campo conforme mostrado.
 - Deve haver dois objetos no Field. Um de cada tipo de roda (você também pode usar objetos de sala de aula em vez de rodas).
 - Seu teste inicial do braço deve usar o braço de 4 barras que faz parte da compilação do Clawbot.
2. Conclua o teste inicial usando o [Programa de Controle do Motorista e o Controlador](#) para conduzir seu robô do local inicial (mostrado na imagem à direita) para pegar a roda e empilhá-la em cima da outra atrás dela.
3. Depois de concluir o teste inicial com o Clawbot, itere em seu braço! Altere o design do seu robô para empilhar melhor as rodas ou materiais que você está usando.
4. Redefina o campo e continue praticando o empilhamento das rodas após cada mudança de design em sua garra. Registre todas as ideias, alterações e testes de design em seu caderno de engenharia.



'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Orientação** - Quer um desafio adicional? Tente reorientar as rodas ou os materiais da sala de aula para ficarem em pé! Itere em suas habilidades de direção ou design de robô para facilitar o empilhamento.
- **Multiplicar** - Introduza mais rodas ou objetos de sala de aula. Quão alto você pode empilhar objetos?

Dicas profissionais

- Deixe seu braço mais estável! Criar um braço mais estável pode ajudá-lo a concluir a tarefa de forma mais confiável e eficiente. Um braço instável pode fazer com que seu robô perca as rodas ou tombe!