



Configurações do driver

Teste suas habilidades de condução de robô com quatro configurações de direção diferentes!

Passo a passo

1. [Construa o Speedbot](#) e [conecte um controlador](#). Coloque seu Speedbot em um campo 3x3 com um Omni-Wheel ou outro obstáculo no centro, conforme mostrado na imagem acima. O objetivo desta atividade é explorar e testar as diferentes configurações do driver dirigindo ao redor do Omni-Wheel sem tocá-lo, o mais rápido possível.
2. Selecione uma configuração de driver! Existem quatro deles:
 - **Esquerda:** Dirija o Speedbot para frente, para trás, para a esquerda e para a direita, tudo usando o joystick esquerdo.
 - **Duplo:** Acione o motor esquerdo do Speedbot usando o joystick esquerdo e o motor direito do Speedbot usando o joystick direito.
 - **Dividir:** Dirija o Speedbot para a esquerda e para a direita usando o joystick direito e para frente e para trás usando o joystick esquerdo.
 - **Direita:** Dirija o Speedbot para frente, ré, esquerda e direita, tudo usando o joystick direito.
3. Coloque seu robô na linha de partida, conforme mostrado na imagem acima, e execute o [Programa de Controle do Motorista](#) com a configuração de direção selecionada. Quão rápido você consegue dar uma volta no Omni-Wheel? Registre seu tempo.
4. Depois de conduzir com sucesso o Omni-Wheel com uma configuração, passe para outra. Experimente todos eles, gravando a cada vez para ver qual configuração permite que você dirija mais rápido e é a mais fácil de controlar.

'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Vá além!** - Adicione alguns obstáculos, como Omni-Wheels adicionais ou itens de construção.
- **Reverse** - Tente dirigir ao redor do Omni-Wheel, mas em marcha à ré! É mais fácil ou mais desafiador?

Dicas profissionais

- Mantenha um registro detalhado de qual configuração você testou e quanto tempo levou para dar uma volta no Omni-Wheel usando essa configuração.

