



Navegue pelo labirinto com o Driver Control

Dirija seu Speedbot usando o controlador para resolver um labirinto.

Passo a passo

1. [Construa o Speedbot](#) e [conecte um controlador](#). Configure um campo usando rodas e peças restantes para atuar como as "paredes" do seu labirinto. Você pode construir qualquer configuração de labirinto ou usar a da imagem acima.
2. Coloque o robô no início do labirinto e execute o [Programa de Controle do Motorista no Cérebro](#). O objetivo da atividade é escapar do labirinto o mais rápido possível. A hora será exibida na tela do cérebro durante todo o tempo em que o programa estiver em execução.
3. Tente não bater em nenhuma parede do labirinto e veja se consegue melhorar suas habilidades de direção!

'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Reverse** - Navegue pelo labirinto novamente, desta vez ao contrário! Fica mais desafiador?
- **Labirinto** - Torne o labirinto mais complexo, adicione mais paredes ou becos sem saída. Você ainda pode resolver o labirinto?
- **Configurações do driver** - Você pode tentar outras configurações de driver?
 - Esquerda
 - Dual
 - Fender
 - Certo

Dicas profissionais

- Desenhe o labirinto em seu caderno de engenharia e resolva-o manualmente. Use o labirinto resolvido para planejar sua rota. Quando o robô precisará virar à esquerda ou à direita?