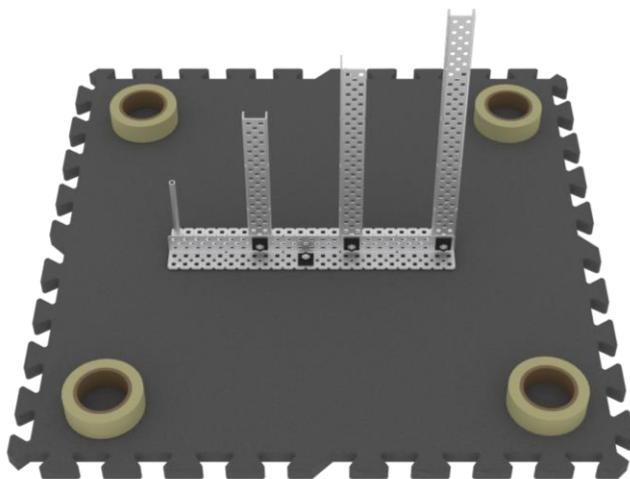


Suba de nível

Use uma lista para colocar objetos de sala de aula em postes de diferentes alturas niveladas!

Passo a passo

1. [Construa o Clawbot](#) e abra o modelo Clawbot (Drivetrain 2-motor, No Gyro) encontrado no VEXcode V5. Coloque quatro rolos de fita adesiva (duto ou máscara) nos quatro cantos de um ladrilho mostrado na imagem à direita.
 - Prenda quatro postes de alturas diferentes em cada lado do ladrilho. Você pode usar peças do seu Kit V5 ou outros materiais de sala de aula.
 - Cada um dos quatro postes deve ter aproximadamente as seguintes alturas: 3", 7,5", 10", 12,5".
 - Se estiver usando peças V5, você pode usar um espaçador de 3", canal C 1x2x1x15, ângulo de aço 2x2x20 e um canal C 1x2x1x25 conectado a um ângulo de aço 2x2x25 e uma placa de aço 5x25, conforme mostrado na imagem acima
2. O objetivo desta atividade é criar um projeto VEXcode V5 onde o Clawbot pega cada um dos quatro rolos e os coloca em cada um dos quatro postes usando uma lista 2D usando o Controller.
3. Comece obtendo quantos graus o braço terá que ser levantado para colocar o rolo em cada um dos quatro postes. Esses dados podem ser coletados usando as informações do dispositivo e selecionando o motor do elevador.
4. Depois de obter os graus, o braço terá que ser levantado para cada um dos quatro postes, insira esses dados em uma lista. Em seguida, continue construindo o projeto para acionar o

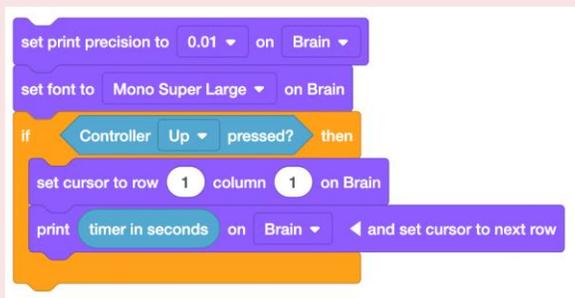


Clawbot e levante e abaixe o braço para colocar cada um dos quatro anéis em cada poste. Depois que o projeto for criado, baixe e execute seu projeto para testá-lo.



'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Empilhador Rápido** - Com que rapidez você consegue colocar cada rolo em todos os quatro postes? Tente atribuir um botão ao controle para imprimir a hora em que o botão é pressionado. Isso permitirá que você exiba a hora exata em que terminar o desafio.



Dicas profissionais

- Atribua a garra e o trem de força ao controlador na configuração do dispositivo, mas codifique certos botões no controlador para levantar e abaixar o braço a certas alturas assim que forem pressionados usando dados da lista e condicionais.

