



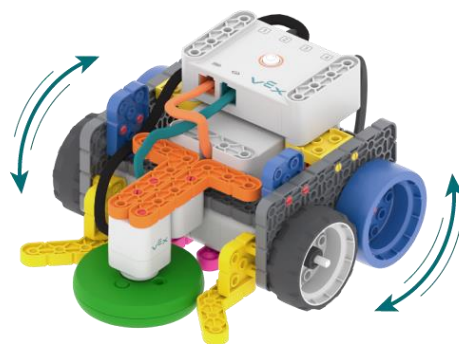
Busca e coleta

Pratique a detecção e o uso do eletroímã

Codifique sua Base de Código - Olho e Eletroímã como um Mars Rover para sair e pegar uma amostra.

Passo a passo

1. Construa a [base de código - Olho + Eletroímã](#). (Use o [Instruções de construção em PDF](#) ou [Instruções de construção 3D](#) para construir a base de código, se necessário.) Coloque um disco colorido a alguma distância na frente do robô para agir como uma amostra a ser coletada.
2. O objetivo é que o robô avance e use o Eye Sensor para detectar o disco (amostra) e coletá-lo usando o eletroímã. Assim que a amostra for coletada, o robô fará uma dança de manobra (gire para frente e para trás 2-3 vezes) para que o Controle da Missão saiba que coletou a amostra.
3. Use o VEXcode GO para criar um projeto que atenda à meta.



'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Vá para casa!** - Usei o Brain Sensing (cronômetro em segundos) para acompanhar quanto tempo o robô viaja antes de pegar uma amostra. Em seguida, inverta seu robô por esse período de tempo de volta à sua base.
- **Procure na cratera!** - Coloque o robô no campo VEX GO (a cratera de Marte). Coloque uma amostra de disco aleatoriamente no campo. Faça com que o robô procure a amostra na cratera.

Dicas profissionais

Projetos de exemplo

Há um projeto de exemplo 'Usando o eletroímã' disponível para ajudá-lo com seu objetivo.

