



Avanço e retrocesso

Mova seu robô de forma autônoma para frente e para trás!

Passo a passo

1. [Construa o BaseBot](#) e abra o VEXcode IQ.
2. Arraste em um bloco [Dirigir por]. Altere o parâmetro para "12" e o menu suspenso para polegadas. Isso fará com que o BaseBot viaje 12 polegadas, ou o comprimento de um VEX IQ Field Tile.
3. [Baixe o projeto](#) para o Brain e execute-o.
4. Adicione outro bloco [Drive for], mas desta vez altere o menu suspenso para "reverse". O que você acha que o robô fará? Como adicionar um novo bloco com um menu suspenso alterado alterará os movimentos do robô? Baixe e execute o projeto para descobrir.



'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Vá além!** - Altere os parâmetros para que o robô percorra distâncias maiores.
- **Remix** - Altere a ordem dos blocos. Como isso muda os movimentos do robô?

Dicas profissionais

- O bloco [Definir velocidade de acionamento] pode ser usado para aumentar ou diminuir a velocidade do BaseBot. A velocidade padrão é de 50%.

