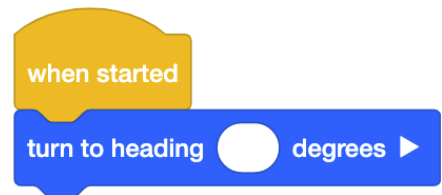


Virar

Saiba mais sobre o caminho do BaseBot para empurrar cubos!

Passo a passo

1. [Construa o BaseBot](#) e abra o modelo BaseBot (Drivetrain 2-motor) no VEXcode IQ. Coloque 3 cubos ao redor do BaseBot.
2. Adicione um bloco [Turn to heading] e anexe-o ao bloco {When started}. Que medida de grau deve ser colocada no bloco para que o BaseBot fique voltado para o primeiro cubo?
3. Altere o parâmetro no bloco. Em seguida, baixe e execute o projeto. Seu parâmetro de graduação foi preciso? Tente parâmetros adicionais até que o robô gire com sucesso para enfrentar o primeiro cubo.
4. Agora adicione um bloco [Drive for] para empurrar o cubo para frente, para longe do BaseBot. Adicione um bloco adicional para que o robô dirija ao contrário até o local inicial. Baixe e execute o projeto para testar seus parâmetros.
5. Continue a adicionar ao seu projeto para que o BaseBot se transforme em cada cubo e os empurre para longe!



'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Relógio Tick Tock** - Coloque cubos adicionais ao redor do BaseBot como um mostrador de relógio. Comece com o BaseBot voltado para as 12 horas e vire para as 2 horas. Quais graus você usou como parâmetro? Tente girar para diferentes 'tempos' no relógio e registre a curva de grau em seu caderno de engenharia.

Dicas profissionais

- Mantenha a imagem do cabeçalho do BaseBot à mão, para que você possa consultar facilmente as medidas de grau.

