



Navegue pelo labirinto com o Driver Control

Dirija seu BaseBot usando o Controlador para resolver um labirinto de cubos!

Passo a passo

1. Construa o BaseBot e conecte um controlador. Configure um campo usando pinos de conector para prender "paredes" de cubos aos ladrilhos ou use paredes de campo IQ. Você pode criar 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 de driver** - você pode tentar outras configurações de driver?
 - Split arcade
 - Acionamento do tanque
 - Arcade certo
 - Arcada esquerda

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?