



Tomador de decisão

Use blocos de operador para tomar decisões no VEXcode IQ

Passo a passo

1. [Crie o BaseBot com sensores](#) e abra o modelo BaseBot com sensores (transmissão 2 motores) no VEXcode IQ. Coloque três cubos de QI ao longo de um lado de um campo de 3 'por 3' com paredes. As cores devem ser aleatórias para cada teste.
2. Coloque o BaseBot contra a parede oposta dos cubos com as rodas tocando a parede traseira.
3. Codifique seu robô no VEXcode IQ e encontre cada um dos três cubos coloridos no campo.
 - O LED de toque deve brilhar na cor do cubo encontrado quando o sensor óptico detectar a cor e quando o sensor de distância estiver a menos de 100 mm de distância do cubo.
 - Esse comportamento deve se repetir para cada um dos três cubos, independentemente da ordem ou cor dos cubos.
 - Use blocos de operador, como o bloco <E>, pois o robô verifica a cor do cubo e a distância entre o sensor de distância e esse cubo.
4. Teste seu projeto! Funcionou como pretendido? Depure e tente novamente.



'SUBINDO DE NÍVEL'

- **Muitos cubos** - Faça com que seu robô armazene as informações usando variáveis e o LED de toque brilha 2 segundos para cada cor detectada no final do projeto.

Dicas profissionais

- Use uma combinação de blocos de operador, blocos de controle (como o bloco [If then else]) e blocos de detecção para criar seu projeto.