## SPIKE PRIME LESSONS

By the Creators of EV3Lessons



## **DESAFIOS FINAIS**

POR SANJAY E ARVIND SESHAN

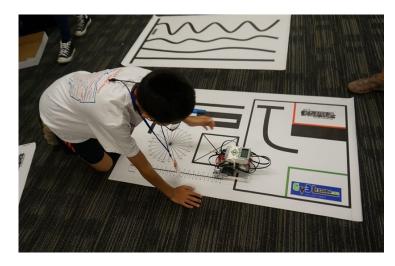




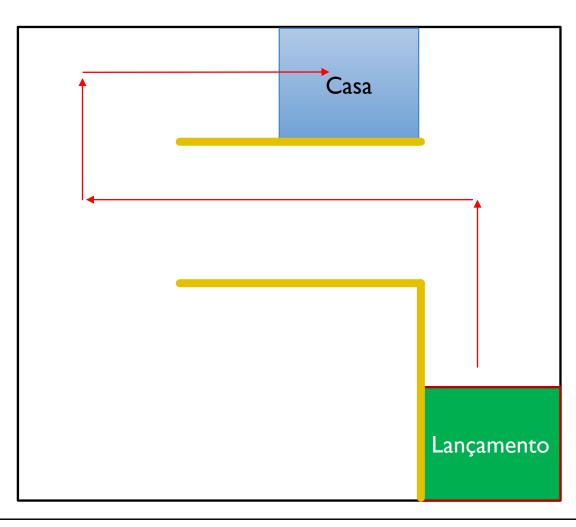
# **INSTRUÇÕES**

- O objetivo destes desafios é juntar tudo o que você aprendeu até agora: Movimento, curvas e uso básico de sensores.
- Você pode montar estes desafios usando fita isolante colorida em um quadro branco. Você também pode usar um banner grande branco em um piso liso e nivelado.
- Note que as cores de fita isolante colorida não são iguais as cores usadas pela LEGO, seu sensor pode ter problemas na leitura.
- Você também pode usar tapetes antigos da FLL.



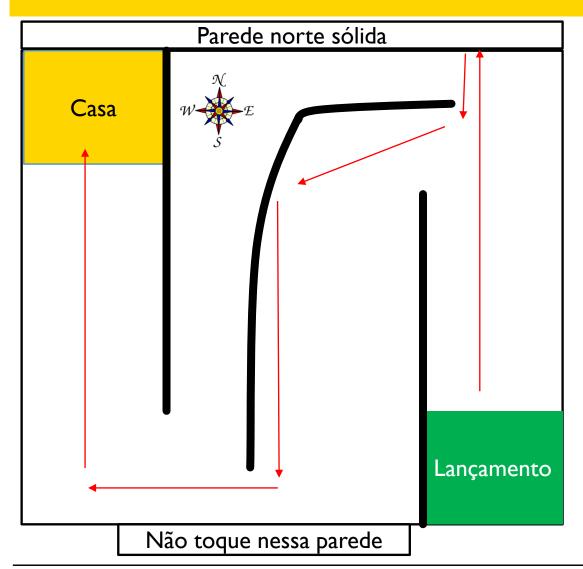


# DESAFIO I: PRATICANDO ANDAR RETO E FAZER CURVAS



- Vá para a área de lançamento
- 2) Vire a esquerda na passagem.
- 3) Vire a direita
- 4) Vire a direita e vá para "casa"

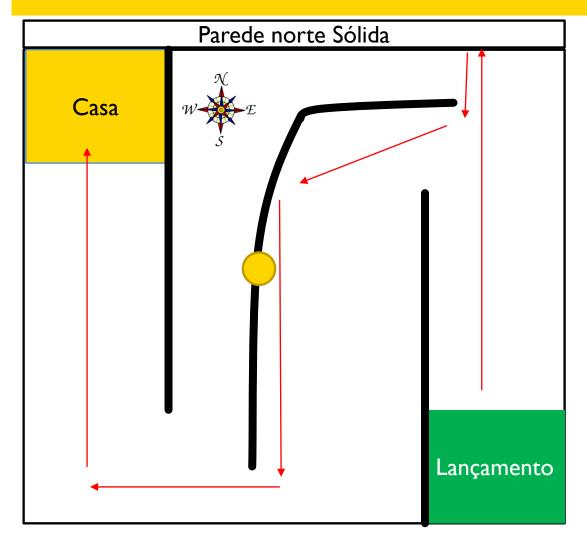
#### **DESAFIO 2: PRATICANDO O USO DE SENSORES**



- 1) Vá para a área de lançamento
- 2) Avance para parede norte e **toque-a.**
- 3) Dê a volta e navegue através da passagem.
- 4) Vá para a parede "Não toque". Não toque-a.
   (caixas leves que caiam ao ser tocadas podem ser usadas)
- 5) Vire e vá para a parede Oeste
- 6) Vire e vá para "casa".

**USE 2-3 SENSORES** 

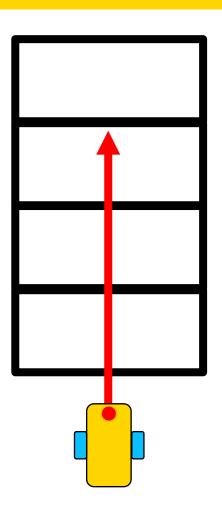
#### **DESAFIO 3: PEGANDO UM ITEM**



- I) Vá para a área de lançamento
- 2) Avance para parede norte e **toque-a.**
- 3) Dê a volta e navegue através da passagem.
- 4) Pegue o copo ao longo do caminho
- 5) Vire e vá para a parede Oeste
- 6) Vire e vá para "casa".

#### PARE NA LINHA

- Programe o robô para ir para frente e parar exatamente na terceira linha
- Vá para frente até uma linha preta
- Repita esta ação 3 vezes
- Combine o que você aprendeu nas lições Bloco Repete, Blocos Se-Então, Sensor de Cor e Mova para frente.



### **CRÉDITOS**

- Essa lição foi criada por Sanjay Seshan e Arvind Seshan para SPIKE Prime Lessons
- Mais lições em <u>www.primelessons.org</u>
- Traduzido para o português por Lucas Colonna e revisado por Anderson Harayashiki Moreira



This work is licensed under a Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License.