Agarrar e liberar

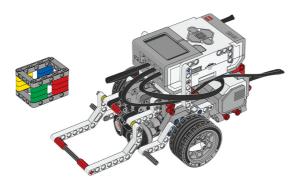
Precisamos de algumas ferramentas motorizadas.



Ferramentas motorizadas podem ser conectadas a robôs para permitir que eles executem tarefas diferentes. Agora é hora de encontrar a ferramenta certa para o trabalho!

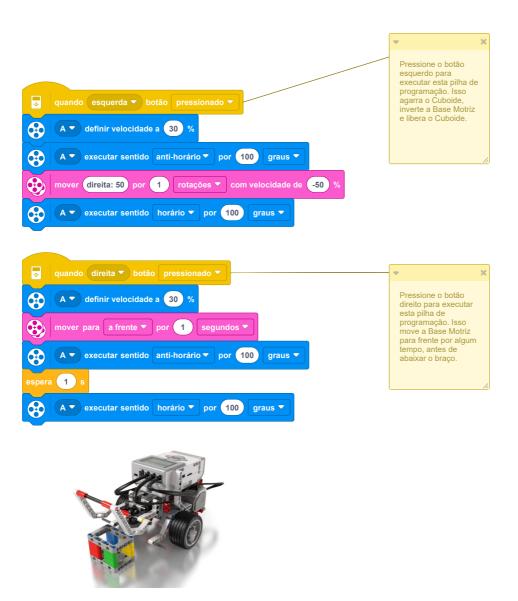
Quais ferramentas motorizadas a sua Base Motriz precisaria para mover objetos?

Construa o Cuboide e essas extensões.



Usaremos a extensão de motor médio para pegar e liberar o Cuboide. Você também precisará da extensão do Sensor Ultrassônico da última aula. Construa o Cuboide e, então, construa a extensão na Base Motriz.

Experimente estas programações uma após a outra.



O que você vê aqui? Tente posicionar o Cuboide em posições diferentes.

Quais os recursos e as limitações principais da extensão de motor médio?

Sua vez!



Use blocos das pilhas de programação que já estão na tela de programação para criar um programa que pega o Cuboide, move-se para frente por algumas rotações, libera o Cuboide e, finalmente, reverte para voltar à posição inicial.

É hora de um desafio!



Programe a Base Motriz para usar o Sensor Ultrassônico para parar próximo do Cuboide, então, abaixe o braço para coletar e retornar o Cuboide à sua posição inicial.

Como você se saiu?



O que você fez bem? Tem alguma coisa que você poderia ter feito melhor?

Você consegue! Você pode pegar e liberar objetos, e movê-lo para qualquer lugar que queria.