

# Próximas etapas

---

Parabéns! Você completou a etapa 2 e deve ser capaz de ter um ambiente de desenvolvimento funcionando! A etapa 3 para esse tutorial aborda a atualização de hardware para que você possa programá-lo, enquanto a etapa 4 mostra a programação de um robô no VS Code IDE. Para mais informações, você pode ler a seção sobre VS Code para se familiarizar mais com a IDE.

Artigos específicos que a leitura é recomendada:

- [O básico sobre Visual Studio Code](#)
- [Comandos WPILib no Visual Studio Code](#)
- [Criando um programa de robô](#)
- [Construindo e implementando o código do robô](#)
- [Instalando bibliotecas de terceiros](#)

Adicionalmente, você pode ter que fazer configurações extras para o robô da sua equipe. Por favor, utilize a ferramenta de pesquisa para achar a documentação necessária.

É importante que os times usando controladores de motor CAN de terceiros leiam o artigo [Instalando bibliotecas de terceiros](#), pois esses dispositivos precisam de etapas extras de configuração.

---

Revisão #3

Criado 8 novembro 2023 17:25:05 por Enzo Coutinho

Atualizado 18 dezembro 2023 20:52:22 por Luca Carvalho