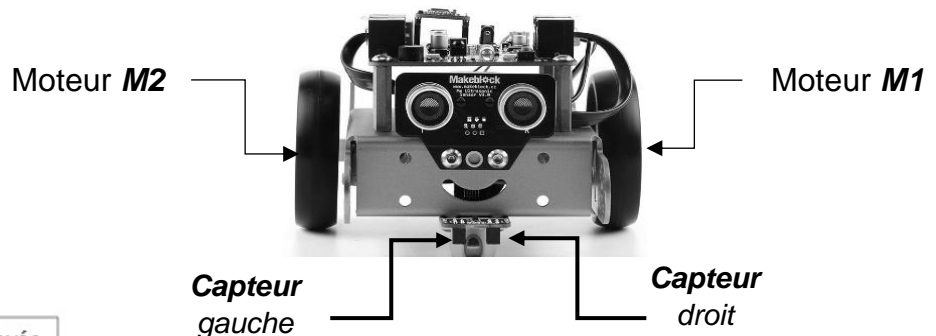


Robot MBOT	Document ressource Fonctionnement du module suiveur de ligne	Les capteurs
-------------------	---	---------------------

Le module suiveur de ligne est en fait constitué de deux capteurs infrarouges : un gauche et un droit.. Voici le principe de fonctionnement de ce module suiveur de ligne et son intégration dans un programme réalisé avec le logiciel mBlock.

Vue de face
du robot MBOT



Capteur gauche	Capteur Droit	Valeur renvoyée
■	■	3
■	■	2
■	■	1
■	■	0

Les deux capteurs détectent une couleur claire ; la valeur état suiveur est à 3

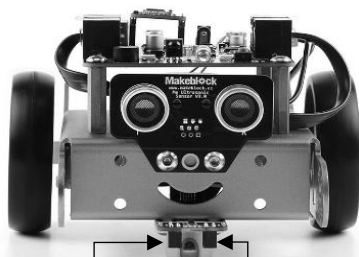
Le capteur gauche détecte une couleur claire et le capteur droit détecte une couleur foncée la valeur état suiveur est à 2

Le capteur gauche détecte une couleur foncée et le capteur droit détecte une couleur claire la valeur état suiveur est à 1

Lorsque les deux capteurs détectent une couleur foncée la valeur état suiveur est à 0

```
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 3 alors
```

Exemple :



```
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 0 alors
  activer le moteur M1 à la puissance 100
  activer le moteur M2 à la puissance 100
```

Les deux capteurs génèrent le code 0. La carte ARDUINO réagit en fonction de ce code.