



Comment utiliser le capteur de ligne ?



Principe de fonctionnement :

Le module suiveur de ligne se situe sous le robot et est constitué de deux capteurs optiques. Chaque capteur a deux états possibles...

Il détecte le Blanc ou il détecte le Noir

⇒ Le robot peut alors occuper quatre positions différentes par rapport à la ligne NOIR.

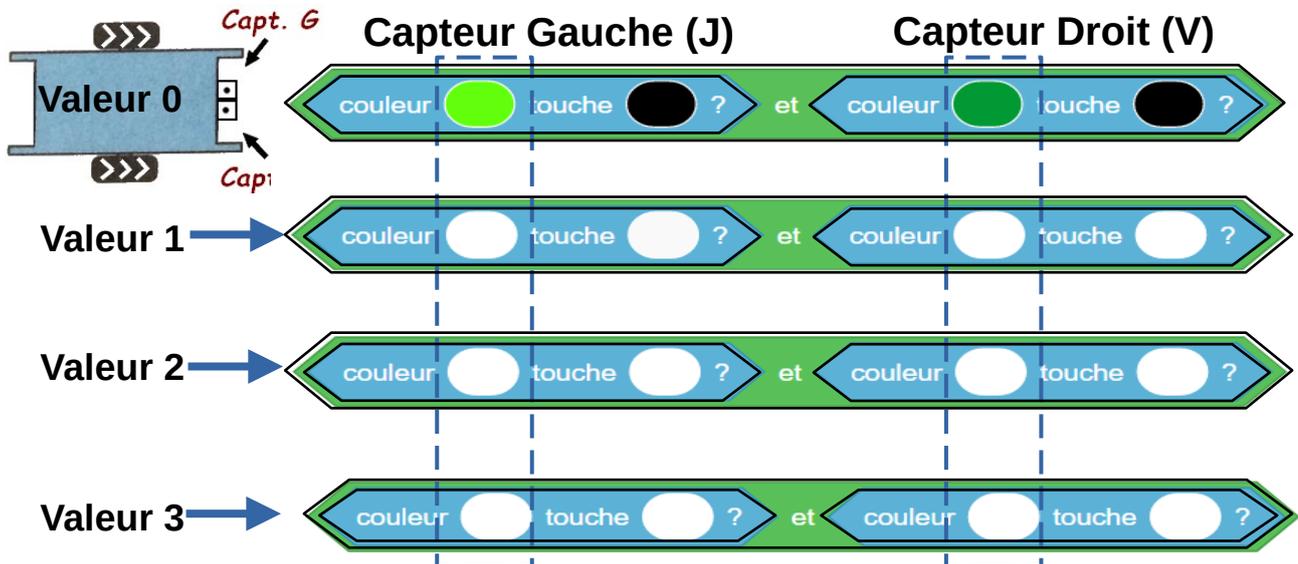


Activité-7 Travail à effectuer :

1) Compléter le tableau suivant à l'aide de l'image (le Robot avance de gauche à droite et doit suivre la ligne) ? On associera la valeur au n° de la situation...

Valeur du suiveur de ligne	Actions à réaliser...			
	avancer de 10 pas	avancer de -5 pas	tourner ⤴ de 15 degrés	tourner ⤵ de 15 degrés
0				
1				
2				
3				

2) Sur Scratch on associe le capteur Gauche à la couleur JAUNE et VERT pour le Droit. Compléter pour chaque VALEUR aux couleurs en correspondance ?



3) Compléter la programmation sous SCRATCH ? <https://scratch.mit.edu/projects/556905509>