

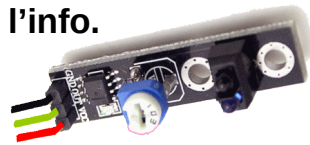
Composition de la partie programmation du pilotage du robot suiveur de Ligne (doc.1/3)

A la base du bloc Conditionnel :



Acquisition de l'info.

IR gauche



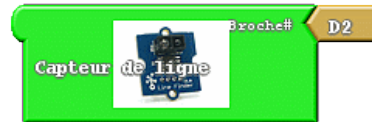
IR droit

D2

D3

Valeur de la broche Entree numérique #

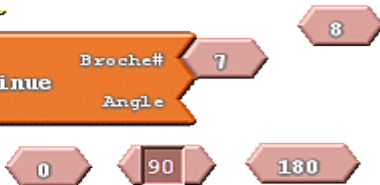
Ou encore



Traitement de commande

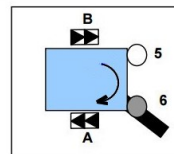
Sous_programme

(sous programme)

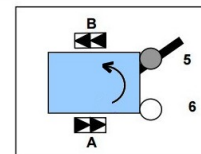


pour suivre sur la ligne :

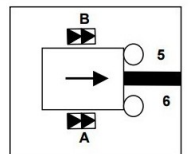
1



Si le capteur Droit détecte la ligne alors tourner à Droite



Si le capteur Gauche détecte la ligne alors tourner à Gauche

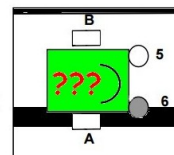


Si aucun capteur sur la ligne alors AVANCER tout droit

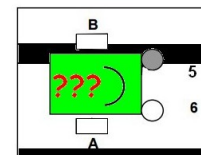
Algorithme de programmation :

pour suivre entre les lignes :

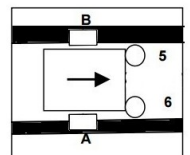
2



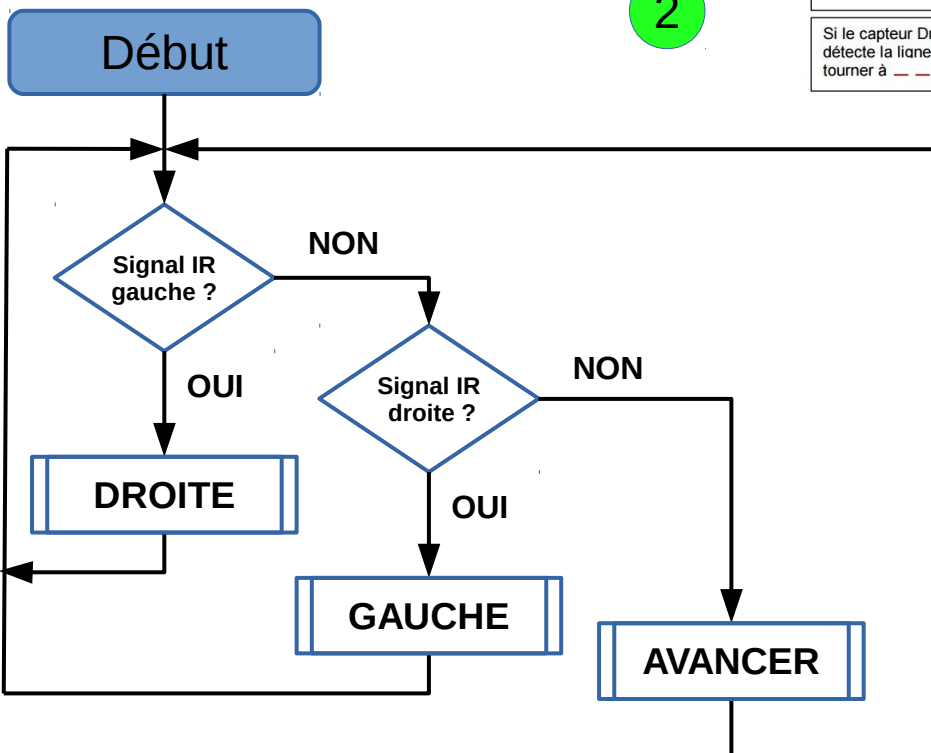
Si le capteur Droit détecte la liane alors tourner à ---



Si le capteur Gauche détecte la liane alors tourner à ---



Si aucun capteur sur la ligne alors AVANCER tout droit



Question n°1 :

-A quelle cas correspond la programmation ci-contre ?

=> Sur une ligne

=> Entre les lignes

Question n°2 :

-Peut-on imaginer, pour suivre une ligne, faire avec un seul capteur ?

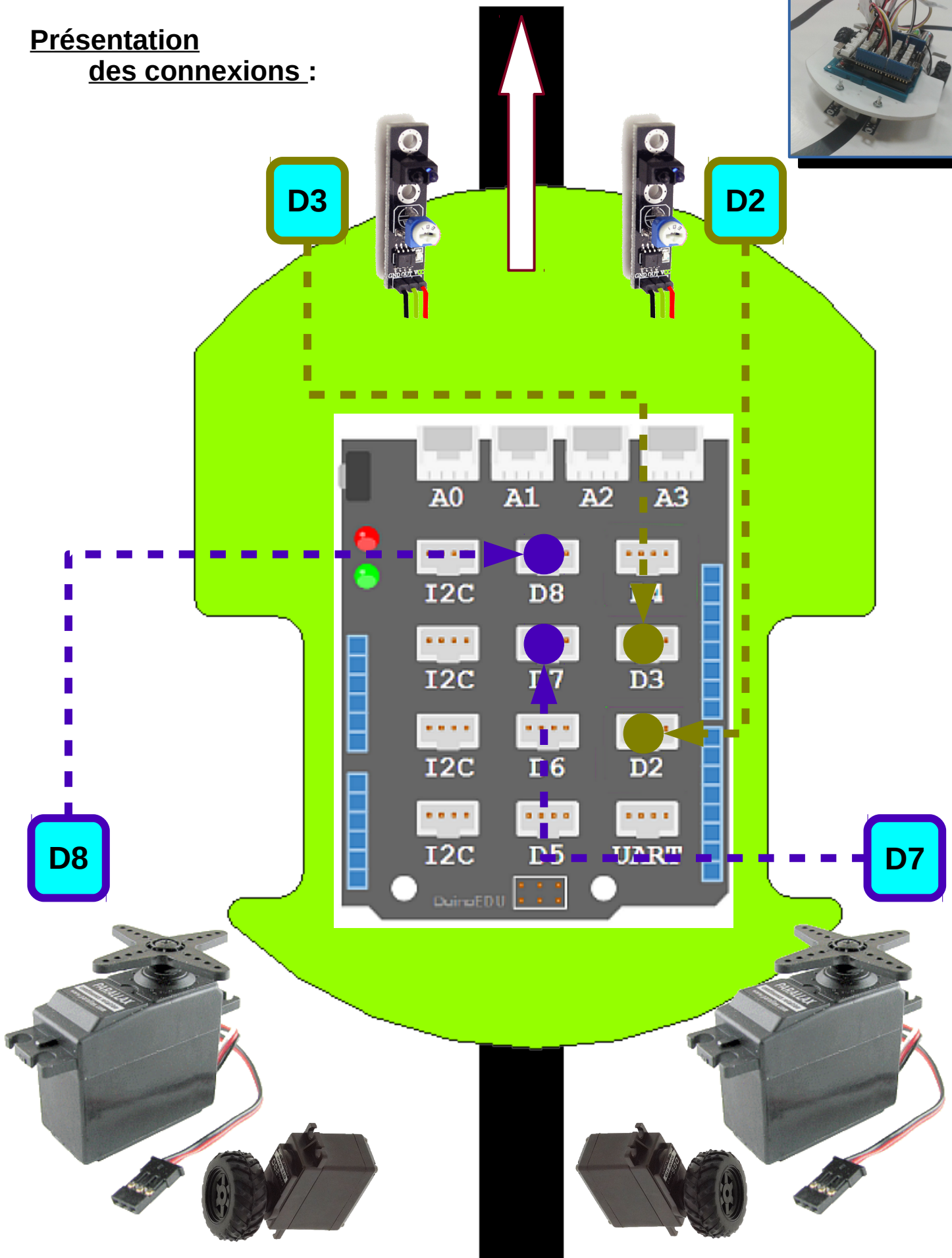
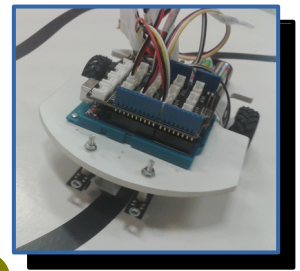
OUI NON

Question n°3 :

-Que se passera t-il en cas d'appui sur n'importe quelle autre touche ?

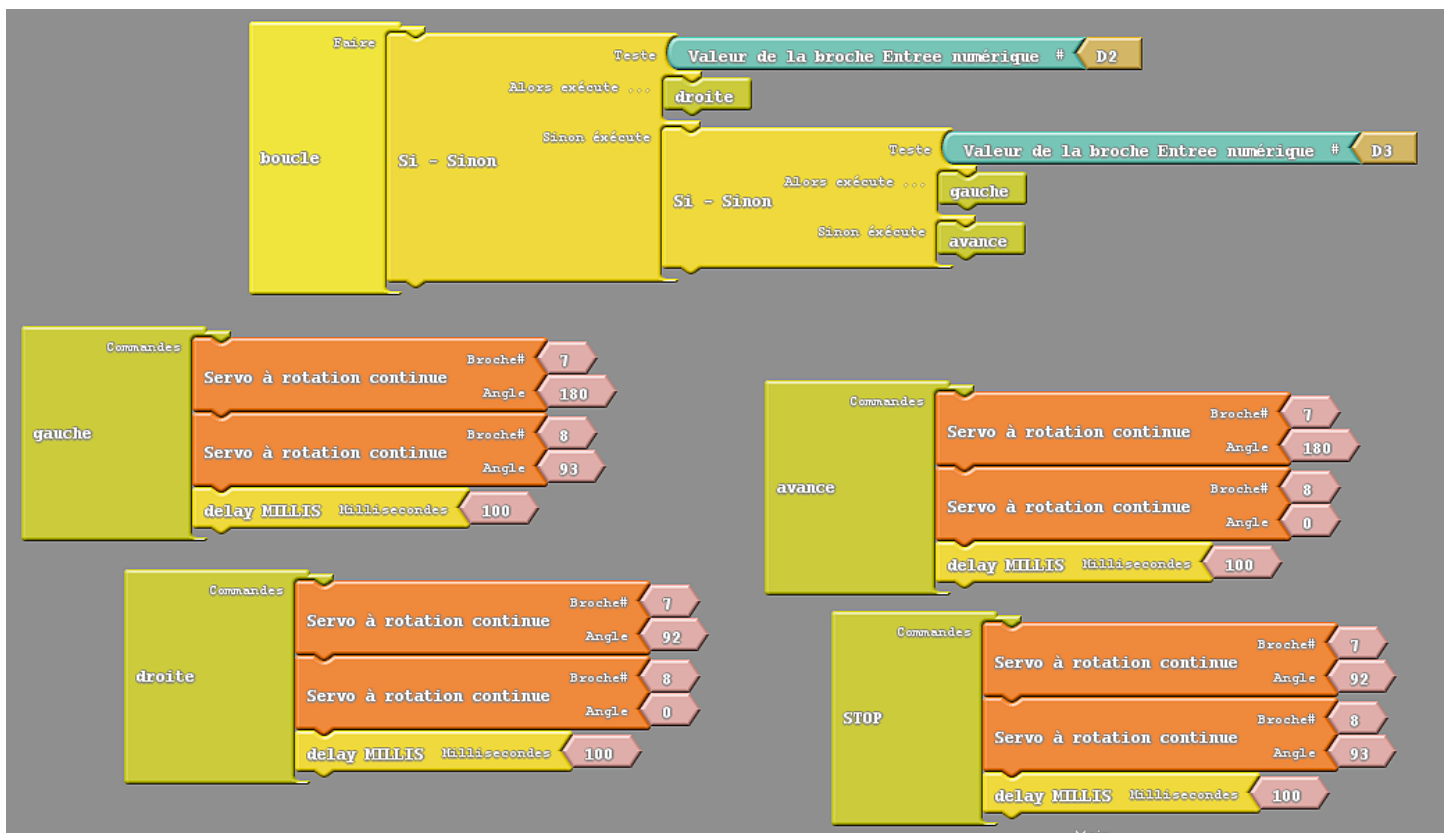
Composition de la partie programmation du pilotage du robot suiveur de Ligne (doc.2/3)

Présentation
des connexions :



Composition de la partie programmation du pilotage du robot suiveur de Ligne (doc.3/3)

SUIVEUR de ligne :



ENTRE les LIGNES :

