

Coup de pouce 1

Le principe de fonctionnement du capteur suiveur est le suivant :

Avant du robot

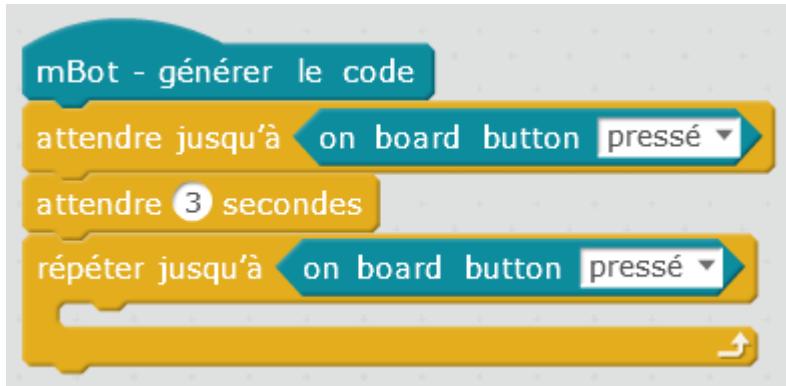
- Lorsque les deux capteurs détectent une couleur claire la valeur état suiveur est à 3.
- Lorsque le capteur de droite détecte une couleur foncée et le capteur de gauche détecte une couleur claire la valeur état suiveur est à 2.
- Lorsque le capteur de droite détecte une couleur claire et le capteur de gauche détecte une couleur foncée la valeur état suiveur est à 1.
- Lorsque les deux capteurs détectent une couleur foncée la valeur état suiveur est à 0.

Capteur gauche	Capteur Droit	Valeur renvoyée
Clair	Clair	3
Clair	Foncé	2
Foncé	Clair	1
Foncé	Foncé	0

Coup de pouce 2

Pour adapter votre simulation et que le robot réel le comprenne, exécuter les actions suivantes :

- Créer un nouveau programme à l'aide de mBlock et placer les éléments d'initialisation suivant :



- Utiliser les blocs suivant pour compléter votre programme en suivant le modèle de la simulation :



- Utiliser le bloc suivant pour lire la valeur des capteurs suiveur de ligne (0 / 1 / 2 / 3), et la stocker dans une variable pour plus de lisibilité. Puis tester sur le Robot votre programme.

