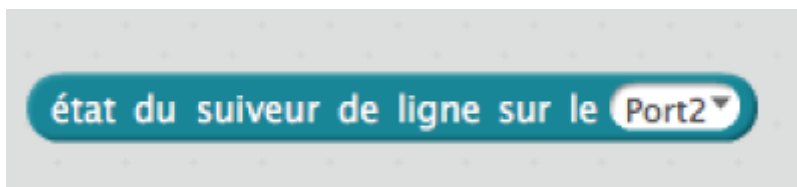


# Gerer le suivi de ligne









## Fonctionnement du capteur suiveur de ligne

Scratch met à disposition du programmeur une instruction qui permet de lire la valeur des deux capteurs en même temps. Il s'agit de l'instruction : état du suiveur de ligne sur port2

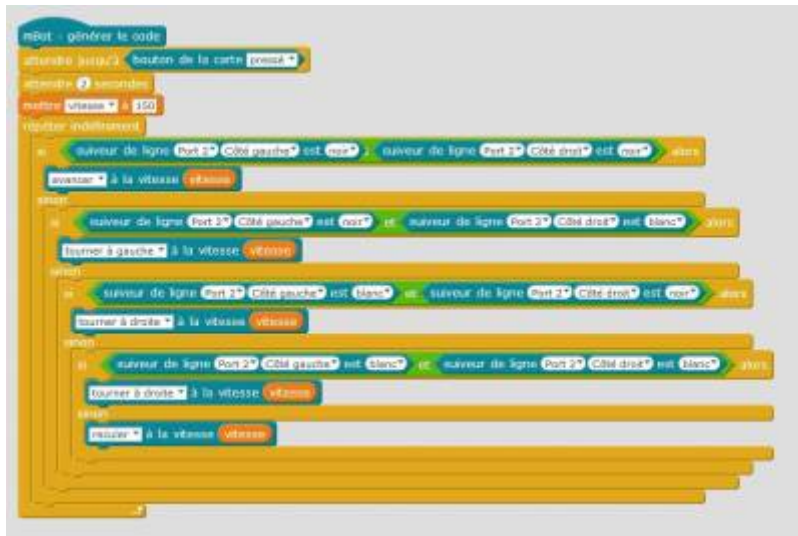


- Lorsque les deux capteurs détectent une couleur claire la valeur état suiveur est à 3.
- Lorsque le capteur de droite détecte une couleur foncée et le capteur de gauche détecte une couleur claire la valeur état suiveur est à 2.
- Lorsque le capteur de droite détecte une couleur claire et le capteur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

Avant du robot

Capteur gauche	Capteur Droit	Valeur renvoyée
		3
		2
		1
		0

## Programme Mbot



mblocksuiveurligne.zip

From:

<https://chanterie37.fr/fablab37110/> - **Castel'Lab le Fablab MJC de Château-Renault**

Permanent link:

[https://chanterie37.fr/fablab37110/doku.php?id=start:arduino:mbot:suivi\\_ligne](https://chanterie37.fr/fablab37110/doku.php?id=start:arduino:mbot:suivi_ligne)

Last update: **2023/01/27 16:08**

