

# DETECTION LIGNE



MB-11005



**Description** : détecter une zone sombre (noire) comme par exemple une ligne de 3 cm de largeur minimum.

**Caractéristiques** : équipé de 2 capteurs IR à réflexion et de 2 témoins lumineux indépendants. Renvoie les valeurs 0, 1, 2 et 3 selon sa position par rapport à la ligne.

**Instructions de base :**

affiche la valeur du capteur suivi ligne port 2 ▼

le capteur de suiveur de ligne port 2 ▼ détecte noir ▼ côté gauche ▼ ?

Exercices d'applications au dos

## EXERCICES

### NIVEAU 1

Afficher dans la scène la valeur renvoyée par le capteur selon la position du mBot par rapport à une ligne noire.



MB-11005-EX1.SB2

### NIVEAU 2

Positionner le mBot sur la piste fournie et le faire avancer. Arrêter le mBot lorsqu'il ne détecte plus la ligne.



MB-11005-EX2.SB2

### NIVEAU 3

Reprendre l'exercice 2 et corriger la trajectoire du mBot lorsqu'un des deux capteurs ne détecte plus la ligne (suivre la ligne).



MB-11005-EX3.SB2

# DETECTION LIGNE



MB-11005



**Description** : détecter une zone sombre (noire) comme par exemple une ligne de 3 cm de largeur minimum.

**Caractéristiques** : équipé de 2 capteurs IR à réflexion et de 2 témoins lumineux indépendants. Renvoie les valeurs 0, 1, 2 et 3 selon sa position par rapport à la ligne.

**Instructions de base :**

affiche la valeur du capteur suivi ligne port 2 ▼

le capteur de suiveur de ligne port 2 ▼ détecte noir ▼ côté gauche ▼ ?

Exercices d'applications au dos

## EXERCICES

### NIVEAU 1

Afficher dans la scène la valeur renvoyée par le capteur selon la position du mBot par rapport à une ligne noire.



MB-11005-EX1.SB2

### NIVEAU 2

Positionner le mBot sur la piste fournie et le faire avancer. Arrêter le mBot lorsqu'il ne détecte plus la ligne.



MB-11005-EX2.SB2

### NIVEAU 3

Reprendre l'exercice 2 et corriger la trajectoire du mBot lorsqu'un des deux capteurs ne détecte plus la ligne (suivre la ligne).



MB-11005-EX3.SB2