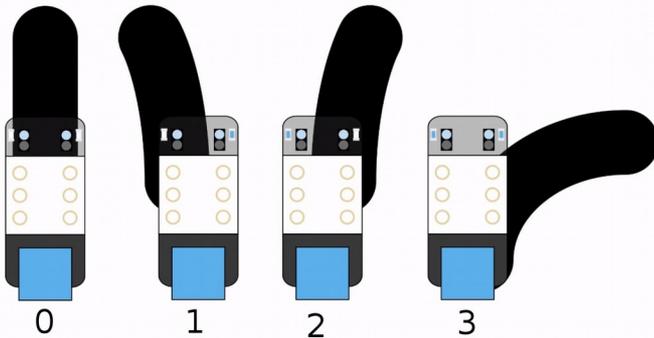
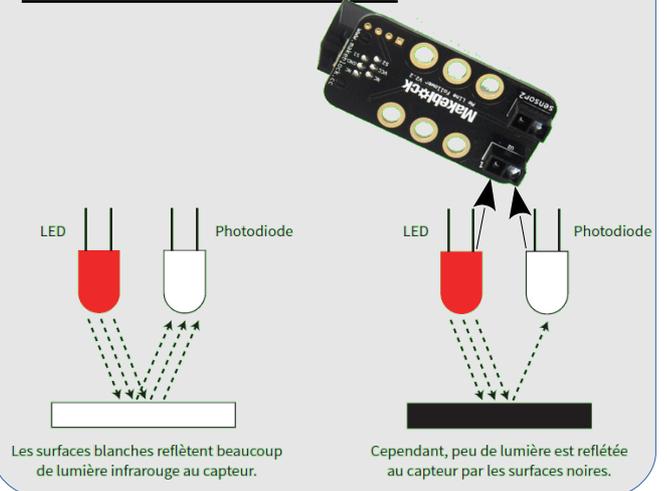


Led bleu = blanc détecté



Fonctionnement

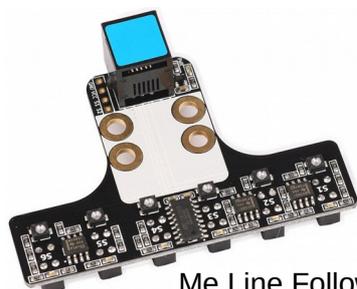


Le capteur « suiveur de ligne » comporte deux led indiquant l'état pour chacun des composants. Si la led est allumée le composant correspondant détecte du blanc. Si la led est éteinte le composant correspondant détecte du noir.

```

mBot - générer le code
répéter indéfiniment
si état du suiveur de ligne sur le Port2 = 0 alors
  avancer à la vitesse 100
sinon
  si état du suiveur de ligne sur le Port2 = 1 alors
    tourner à gauche à la vitesse 50
  sinon
    si état du suiveur de ligne sur le Port2 = 2 alors
      tourner à droite à la vitesse 50
    sinon
      si état du suiveur de ligne sur le Port2 = 3 alors
        reculer à la vitesse 100
        attendre 1 secondes
        avancer à la vitesse 0
  
```

Etat du suiveur de ligne	Capteur gauche	Capteur droit
0	Noir	Noir
1	Noir	Blanc
2	Blanc	Noir
3	Blanc	Blanc



Me Line Follower Array

