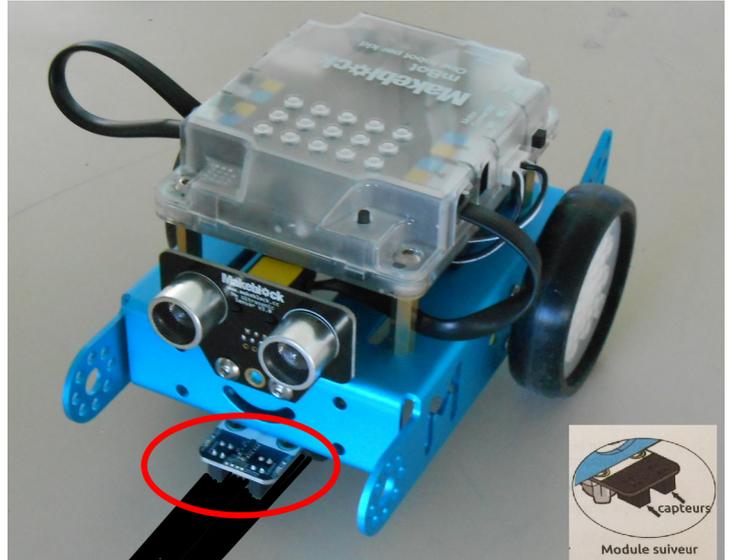
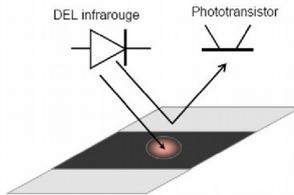




Le robot mBot possède deux capteurs de suivi de ligne à l'avant. Ils sont situés l'un à côté de l'autre sur l'avant du robot

Chaque capteur est équipé d'une DEL émettant un signal infra rouge qui sera absorbé par un marquage noir au sol ou au contraire réfléchi par des zones claires. Les phototransistors associés à chaque DEL détectent ou non le rayonnement



Les couleurs foncées réfléchissent moins bien la lumière que les couleurs claires.

- Si le capteur se trouve au dessus d'une couleur claire (lorsqu'il reçoit beaucoup de lumière), il prend alors la valeur 1,
- S'il se trouve au dessus d'une couleur foncée (lorsqu'il reçoit peu de lumière), il prend alors la valeur 0 (zéro).



Scratch met à disposition du programmeur une instruction qui permet de lire la valeur des deux capteurs en même temps.

Etat du suiveur de ligne	Capteur gauche	Capteur droit
0	■	■
1	■	□
2	□	■
3	□	□

Exemple d'utilisation :

