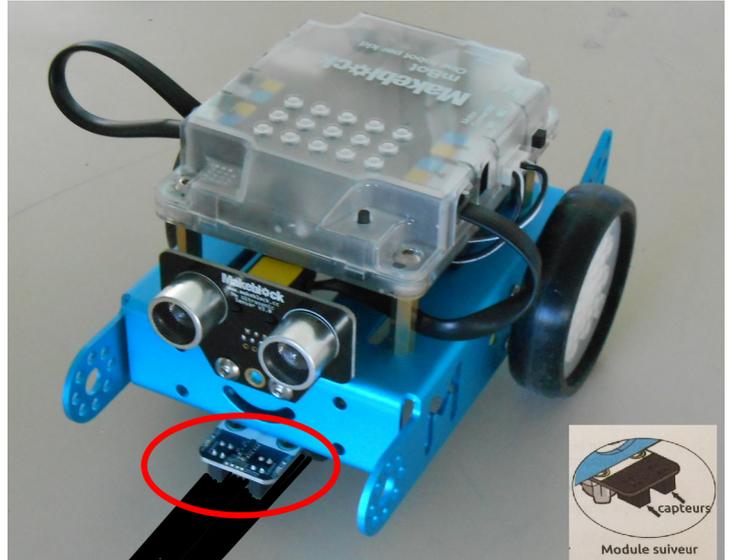
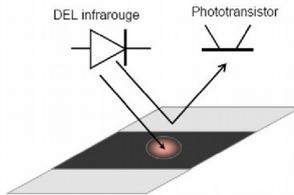




Le robot mbot possède deux capteurs de suivi de ligne à l'avant. Ils sont situés l'un à côté de l'autre sur l'avant du robot

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).

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

noir
 blanc

côté gauche
 côté droit
 tout
 aucun

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

```

si [le capteur de suiveur de ligne port 2 = 0] alors
  LED tout affiche la couleur [rouge]
sinon
  LED tout affiche la couleur [vert]
    
```

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

Exemple d'utilisation :

```

si [le capteur de suiveur de ligne port 2 détecte noir tout ?] alors
  LED tout affiche la couleur [rouge]
sinon
  LED tout affiche la couleur [vert]
    
```