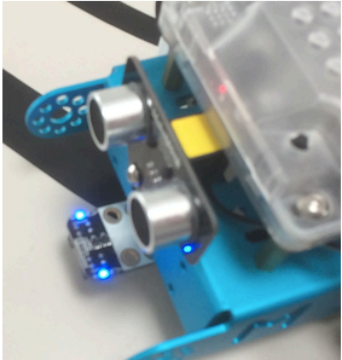
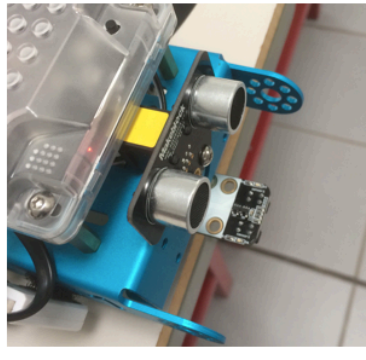
	Fiche élève	Voiture Autonome / La voiture sans conducteurs	CYCLE 4 5 4 3
		Rester sur sa voie / -1- Ne pas tomber de la table.	

- 1- Etalonnage du capteur suiveur de ligne .

Capteur actif:



Capteur inactif :



Capteur suiveur de ligne :

Suiveur de ligne Port2 Côté gauche est noir

Sélection du capteur : Gauche / droite :

Suiveur de ligne Port2 Côté gauche est noir
Côté gauche
Côté droit

Sélection de la couleur à détecter :

Suiveur de ligne Port2 Côté gauche est noir
noir
blanc

Formuler une synthèse sur l'état du capteur suiveur de ligne. (Capteur de lumière réfléchi)

.....

.....

.....

.....

.....

.....

.....

- 2- Se déplacer sur une table sans tomber dans le vide.

```

mBot - générer le code
avancer à la vitesse 0
attendre jusqu'à bouton de la carte pressé
répéter indéfiniment
si suiveur de ligne Port 2 Côté gauche est blanc alors
  avancer à la vitesse 100
si suiveur de ligne Port 2 Côté gauche est noir alors
  avancer à la vitesse 100
  attendre 1 secondes
  tourner à droite à la vitesse 100
  attendre 2 secondes
  tourner de 90 degrés

```

- Décrivez les déplacement du robot quand il exécute ce script :

.....

.....

.....

- Quelles sont les deux évènements que le capteur peut différencier ?

.....

.....

- Quand le suiveur de ligne côté gauche est noir, ou peut se trouver le robot ?

- Ce script est faux rayer le brique qui n'a rien à faire dedans !!!