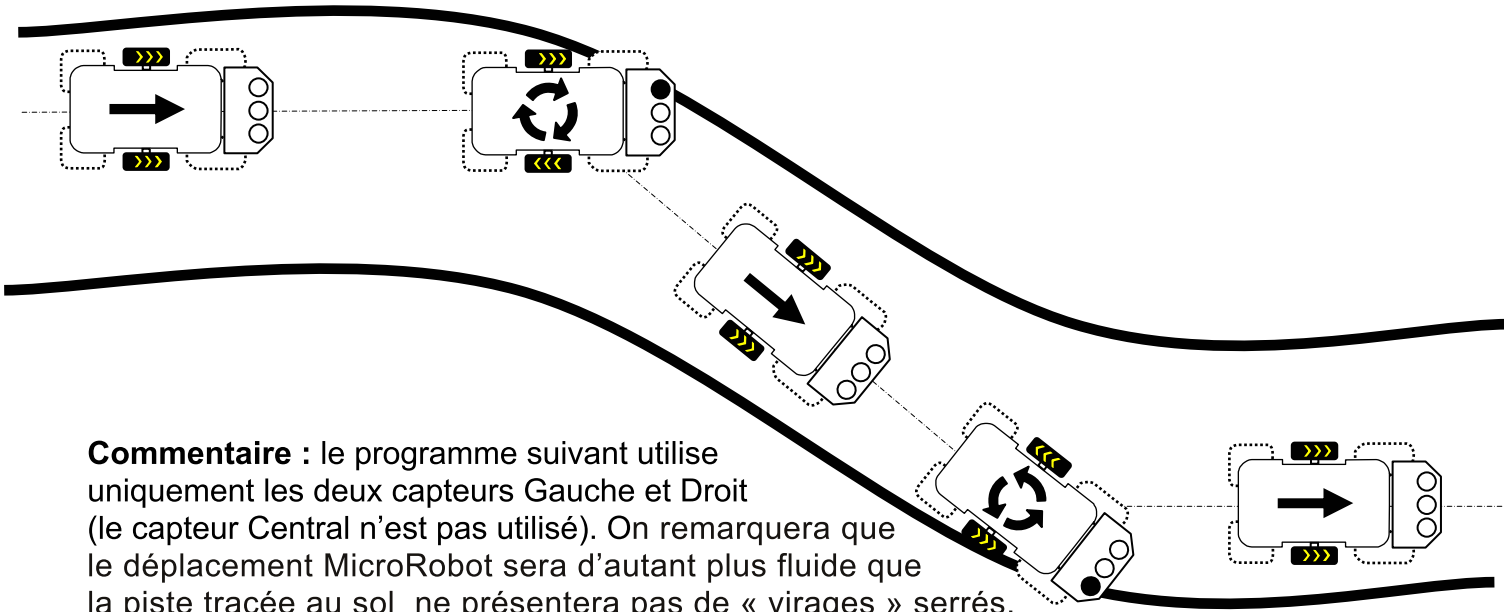


But du programme : évoluer sur une piste délimitée par des marquages au sol.

Notion de programmation abordée : utilisation du module de détection de marquage au sol.

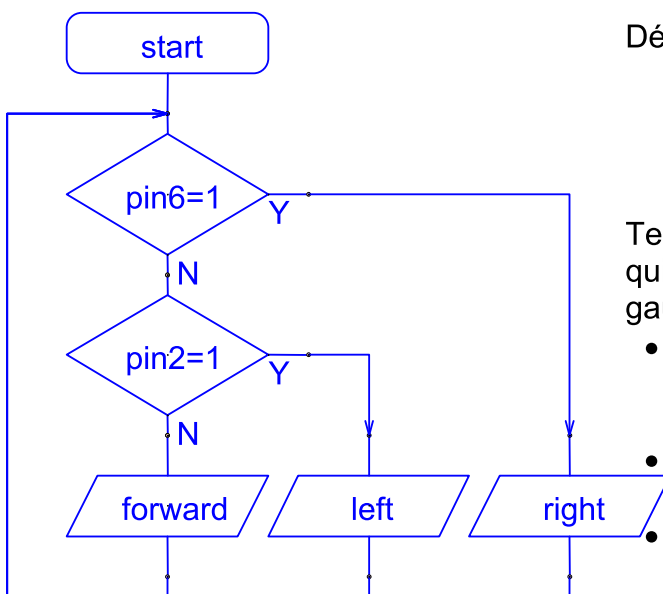
Synoptique :



Commentaire : le programme suivant utilise uniquement les deux capteurs Gauche et Droit (le capteur Central n'est pas utilisé). On remarquera que le déplacement MicroRobot sera d'autant plus fluide que la piste tracée au sol ne présentera pas de « virages » serrés. Le programme suivant n'est pas prévu pour que MicroRobot détecte la présence de virages en épingle à cheveux ou à angle droit. Si MicroRobot arrive perpendiculairement sur une limite de la piste, il risque de la franchir sortir de la piste.

Rappel : pin6 = capteur Gauche,
pin2= capteur Droit.

Diagramme de programmation :



Début du programme (Vitesse par défaut = 128).

Tests successifs des entrées du module de pilotage qui correspondent aux 2 capteurs infra rouges gauche et droit.

- Si le capteur Gauche est activé MicroRobot tourne à droite jusqu'à ce qu'il ne soit plus activé.
- Si le capteur Droit est activé MicroRobot tourne à gauche jusqu'à ce qu'il ne soit plus activé.
- Dès lors qu'aucun de ces 2 capteurs n'est activé, MicroRobot avance en ligne droite.