



Nom prénom :

Classe :

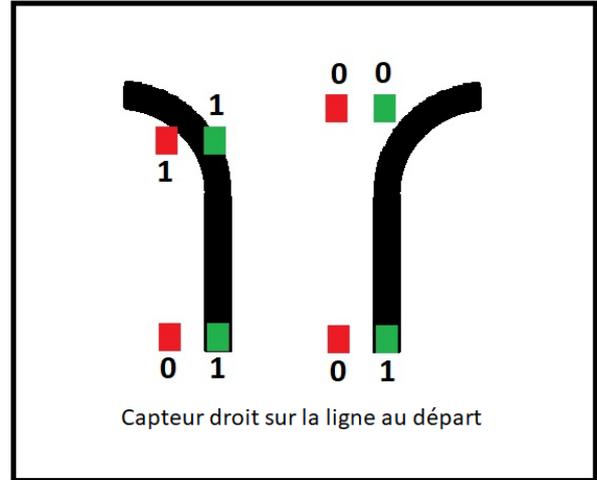
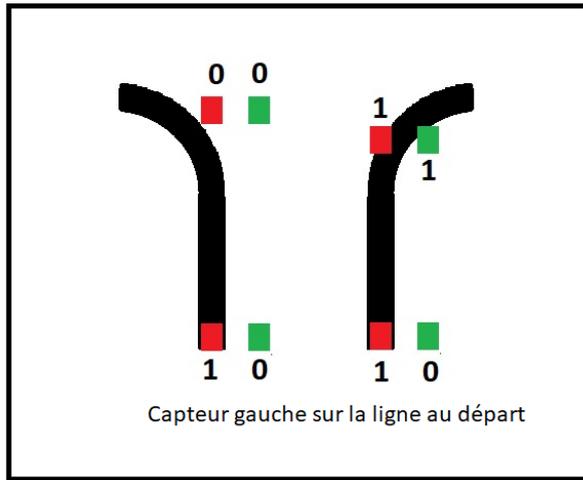
# Projet Mbot

## Etape 3

### DESCRIPTION DU FONCTIONNEMENT DES CAPTEURS DE LIGNE

Les capteurs du mbot étant trop rapprochés, un seul des deux capteurs captera la ligne noire au départ.

Le mbot au départ pourra donc se positionner sur la ligne des deux façons suivantes :



### DESCRIPTION DU FONCTIONNEMENT DU ROBOT

Capteur gauche sur la ligne au départ	Fin de circuit ?	Ligne à gauche ?	Ligne à droite ?	Avancer	Tourner à gauche	Tourner à droite
	0	1	0			
	0					
	0					
	0					
	1					

Evènements	Action

Capteur droite sur la ligne au départ	Fin de circuit ?	Ligne à gauche ?	Ligne à droite ?	Avancer	Tourner à gauche	Tourner à droite
	0	0	1			
	0					
	0					
	0					
	1					

*Description par algorithme*