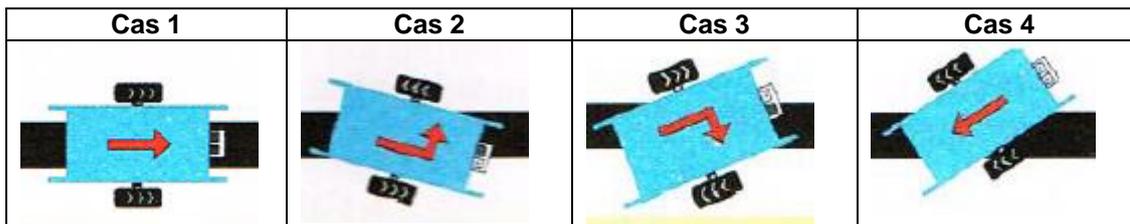




Pour vous expliquer son fonctionnement, nous étudierons le cas où le robot doit suivre une ligne noire tracée sur le sol.

- Cas de figures possibles :



- Réactions attendues du robot dans chaque cas de figure :

	IR gauche 0 = blanc 1 = noir	IR droit 0 = blanc 1 = noir	Valeur retournée	Déplacement Mbot pour suivre la ligne
Cas 1	1	1	0	Avancer
Cas 2	1	0	1	Tourner à gauche
Cas 3	0	1	2	Tourner à droite
Cas 4	0	0	3	Reculer

- Proposition de début de programme dans Mblock :

```
Lorsque le mBot(mcore) démarre  
pour toujours  
  définir Etat à [affiche la valeur du capteur suivi ligne port2]  
  si Etat = 0 alors  
    avancer à 100 % de puissance
```