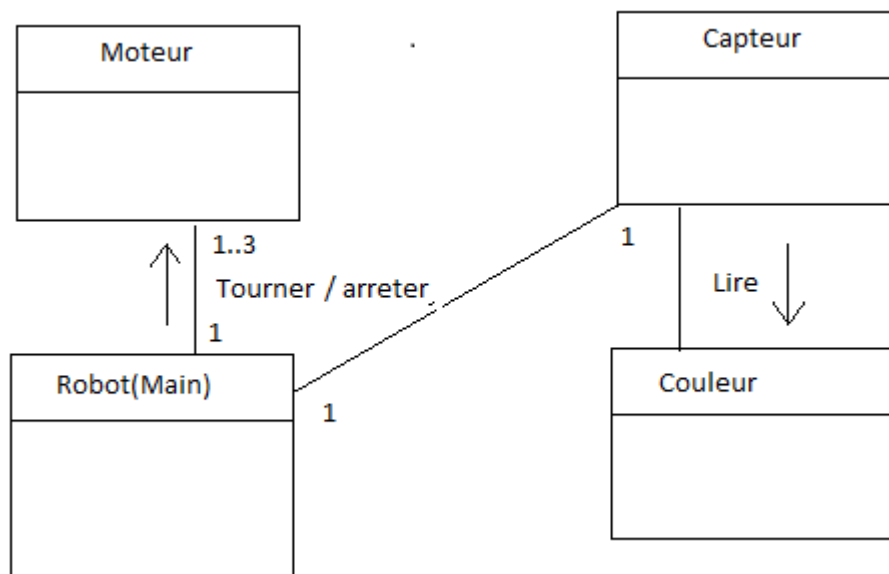


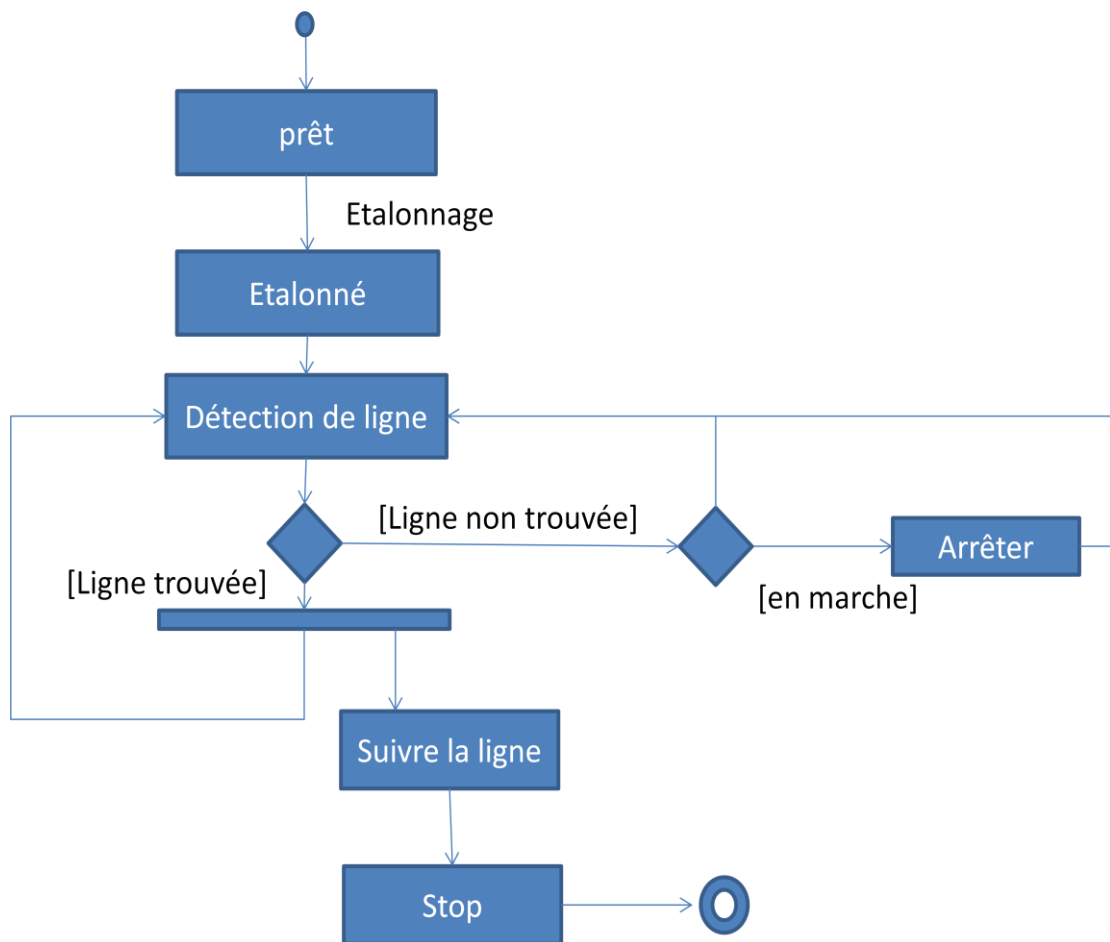
Architecture du programme Suiveur de Ligne :

Pour réaliser un suiveur de ligne, on va utiliser un capteur de couleur, et on va définir une classe Couleur pour qu'on puisse lire et enregistrer les valeurs selon l'environnement (Etalonnage).

Après avoir effectué ceci, on commence par rechercher/détecter la ligne en utilisant le capteur et en lisant la couleur du sol, et faire marcher le robot en suivant la ligne. Quand celle-ci sera trouvée. Plus de détails dans les deux diagrammes suivants :



- *Diagramme de Classe Suiveur de ligne* -



- Diagramme Etat-Transition Suiveur de Ligne -