**Suivi de ligne**

Fonctions :

* setMoteur(int, int)
* corrigerPosition

Dans le main dans while(True) et if(etat==avancer):

* On allume les moteurs
* captation capteurs ⇒ dans tableau global
* on appelle corrigerPosition
* On détecte intersection/couleur/sortie/... et changement état

setMoteur(int, int)

* on modifie la puissance envoyée aux moteurs selon valeur int
* vérifier que les int ne dépasse pas une certaine valeur et que ca dépasse pas 100% des moteurs ou -100%

corrigerPosition()

* selon captations on appelle setMoteur
* si tout va bien on appelle accélérer ⇒ setMoteur(+,+)

|  |
| --- |
| O O O O O O O O |

1 2 3 4 5 6 7 8

Configuration des 8 capteurs lors du suivi de ligne.

* les capteurs 4 et 5 voient du noir
* les capteurs 1, 2, 7 et 8 voient du blanc
* les capteurs 3 et 6 voient du gris ou du blanc selon la largeur de la ligne

définir plusieurs niveaux de gris pour les capteurs

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 |
| 0-10 | 11-25 | 26-40 | 41-55 | 56-70 | 71-85 | 86-100 |