# Funcionamiento

El funcionamiento del robot es sencillo, e independientemente de cuantos sensores utilicemos, el funcionamiento básico sería el mismo para todos los casos. En este documento explicaremos como funciona con dos sensores para entenderlo mejor.

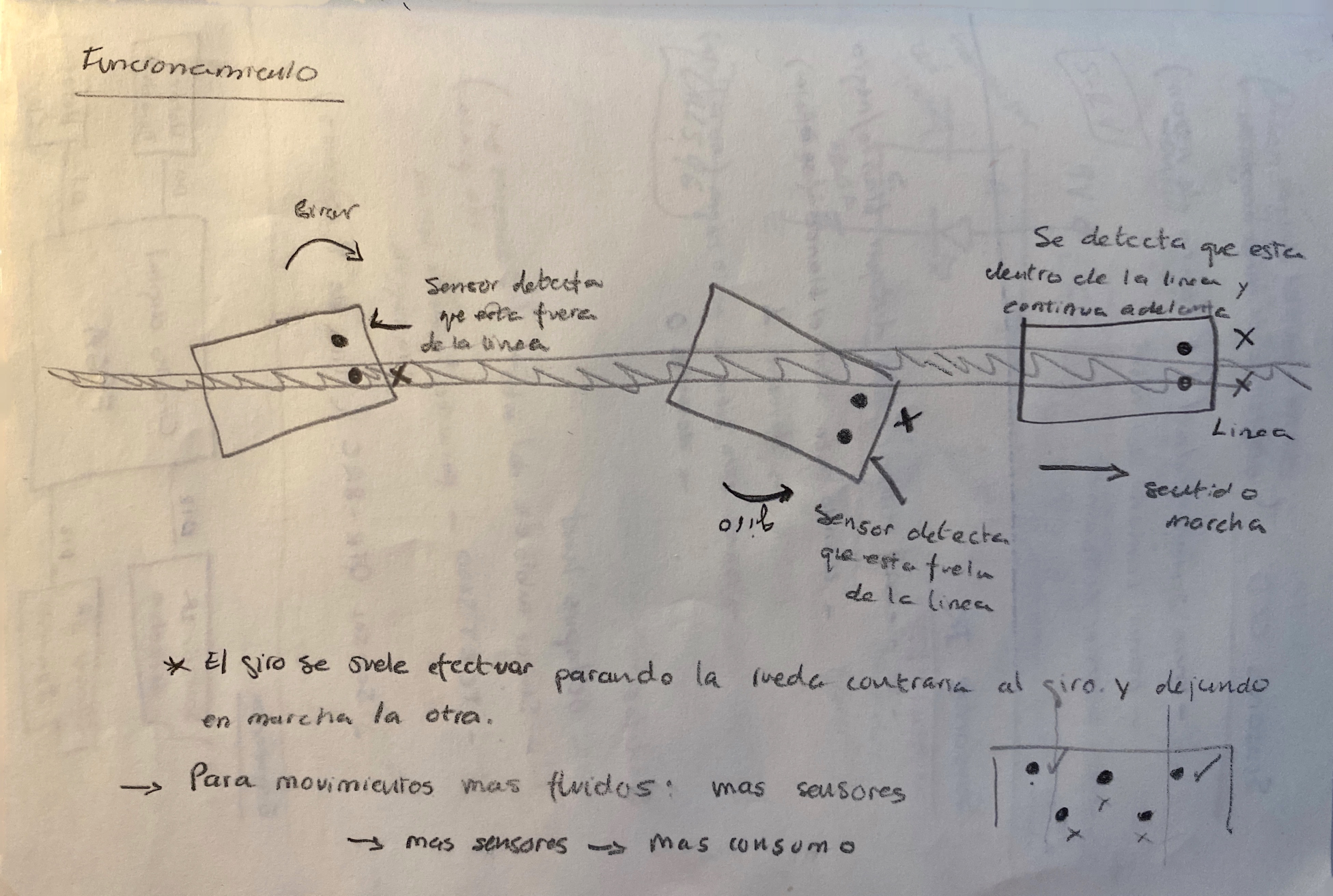
Los dos sensores irán ajustados a la anchura de la línea. Cuando uno de los dos sensores se activa, nos plantea dos situaciones. Uno, que el robot se está saliendo de la línea. Dos, que se aproxima un giro.

Mediante esta tabla de la verdad lo veremos más fácil:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| SENSOR IZQ | SENSOR DCH | ACCIÓN |
| 0 | 0 | No se detecta línea el robot está parado |
| 0 | 1 | Se detecta que el sensor izquierdo está fuera de la línea, se tiene que iniciar un giro a la derecha. |
| 1 | 0 | Al revés |
| 1 | 1 | El robot está dentro de la linea, continua recto |

El giro se suele efectuar parando la rueda contraria al giro y dejando en marcha la otra.

Para movimiento más fluidos e intuitivos, el uso de más sensores es conveniente



.