



Lição de Programação Intermediária: Técnicas Alternativas de Seguidor de Linha



Por Team 1920 Baker's
Dozen, equipe de FLL



Técnica: Line straddling (Linha Oscilante)

Line straddling (algo como “linha oscilante”) é quando você utiliza dois sensores de luz, um ao lado do outro, para seguir uma linha

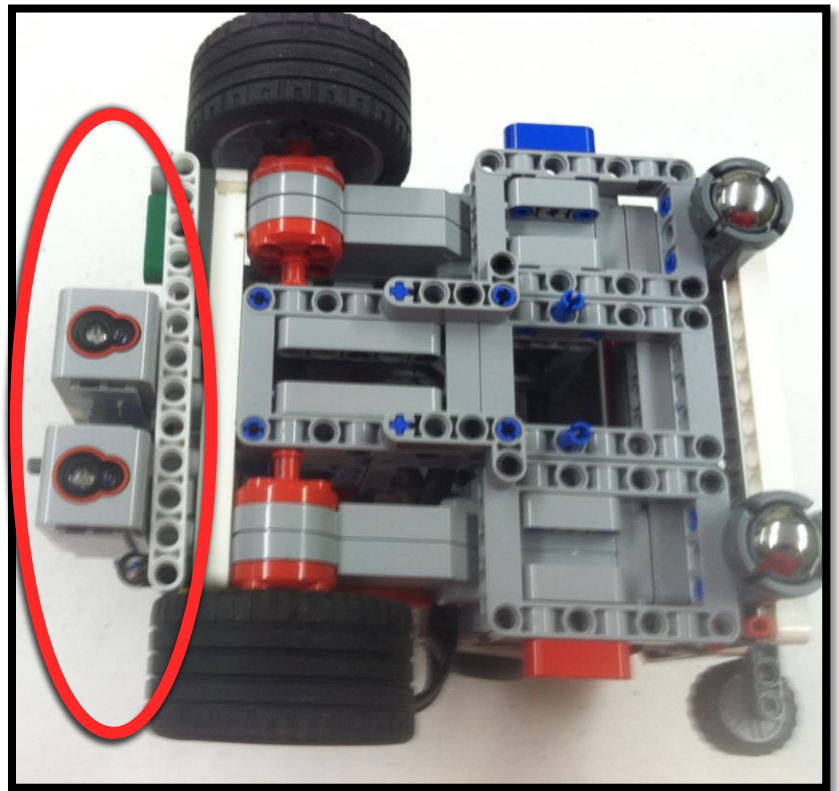
- Prós:
 - Reduz o balanço da parte de trás do robô.
- Contras:
 - Será mais difícil de enquadrar-se em uma linha, uma vez que os sensores estão bem próximos.



Acesse o vídeo para ver o Line Straddling em ação

Line Straddling: Dicas Para o Sucesso

- O posicionamento dos dois sensores de cor é muito importante;
- Na figura à direita, nós posicionamos uma viga para que você possa ver a distância para colocar seus sensores.



Código do Line Straddling

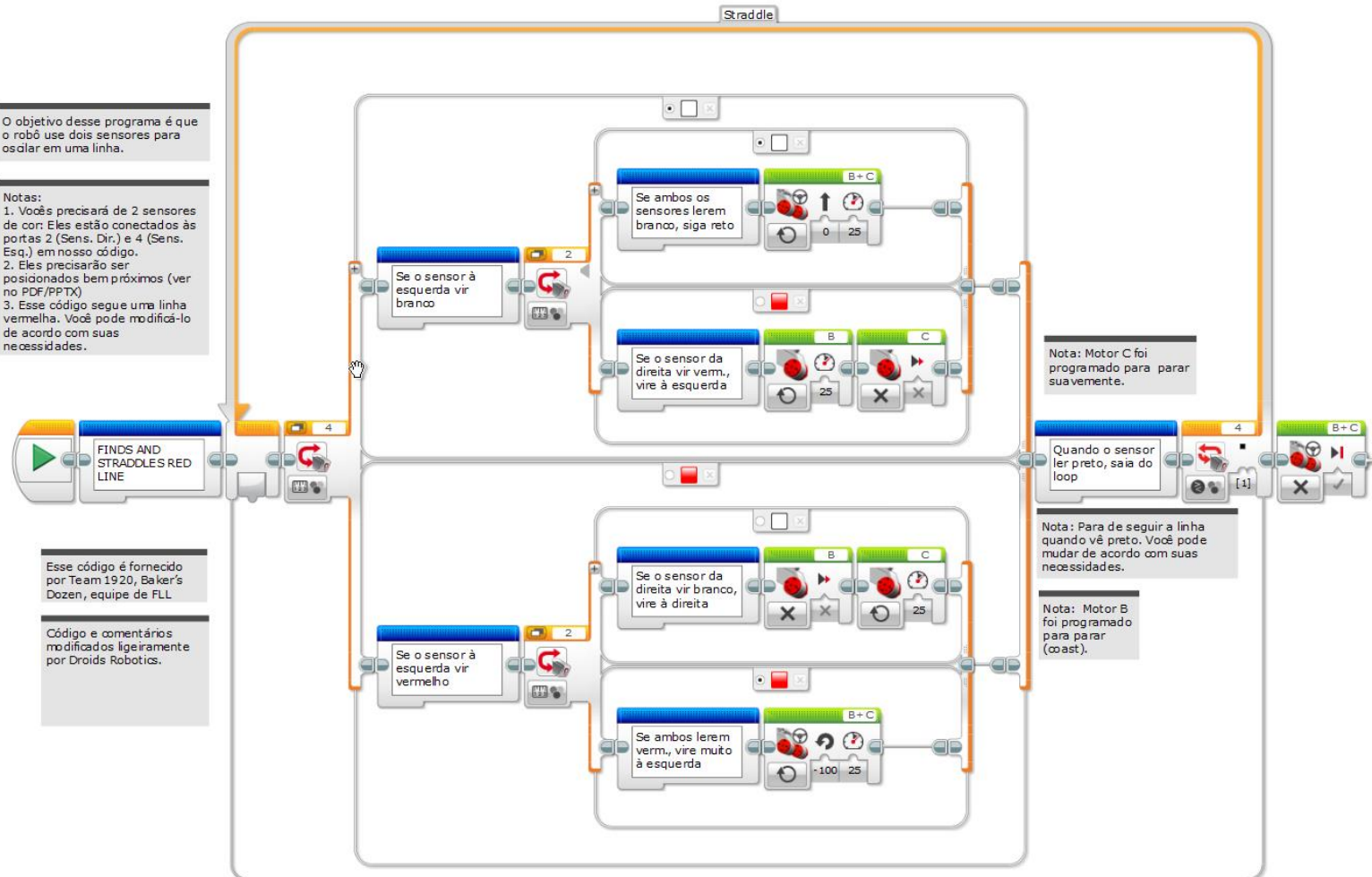
O objetivo desse programa é que o robô use dois sensores para oscilar em uma linha.

Notas:

1. Você precisará de 2 sensores de cor. Eles estão conectados às portas 2 (Sens. Dir.) e 4 (Sens. Esq.) em nosso código.
2. Eles precisarão ser posicionados bem próximos (ver no PDF/PPTX)
3. Esse código segue uma linha vermelha. Você pode modificá-lo de acordo com suas necessidades.

Esse código é fornecido por Team 1920, Baker's Dozen, equipe de FLL

Código e comentários modificados ligeiramente por Droids Robotics.



Créditos

- Essa lição foi compilada e ligeiramente modificada por EV3Lessons.com/Droids Robotics para estar de acordo com o formato das outras lições;
- O vídeo, fotografia e código para o Line Straddling foram criados e compartilhados por Team 1920, Baker's Dozen, equipe da FLL;
- Mais lições disponíveis em www.ev3lessons.com
- Traduzido para português por Equipes GEETec e P.E.A.R.

Esse trabalho é licenciado sob [Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License](https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/4.0/).

