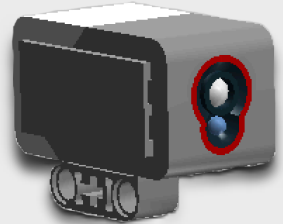
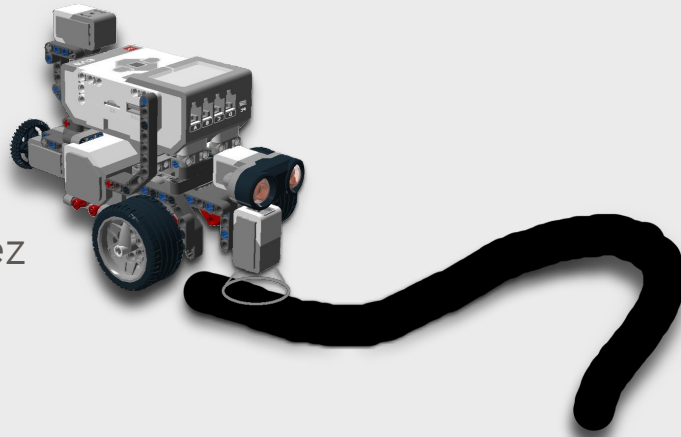


# Suivi de ligne

## Méthode Two-Steps Simple Line Follower

### La mission

Suivre le bord d'une ligne.  
La ligne est assez large (ruban adhésif)



On va utiliser le capteur de couleur. Il doit être placé verticalement, le plus près des roues et assez près du sol.

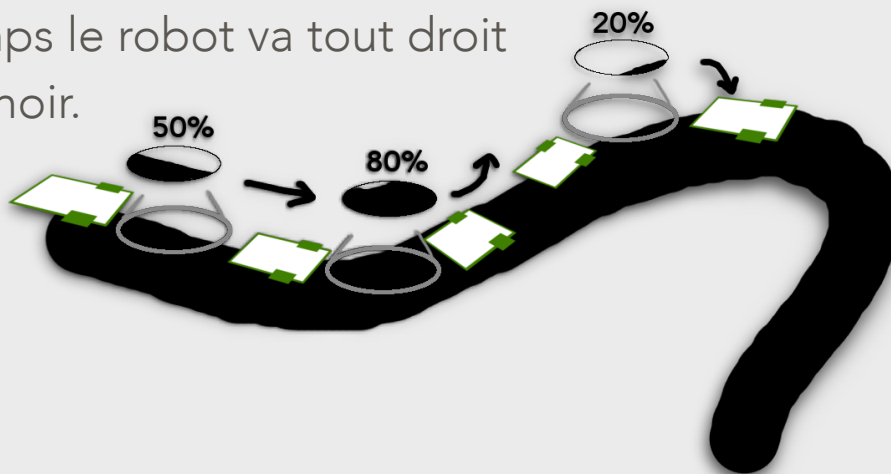
On utilisera la valeur de la lumière réfléchie. Le capteur émet une lumière vers le sol et mesure la quantité de lumière qui est réfléchie par le sol.

### Le principe

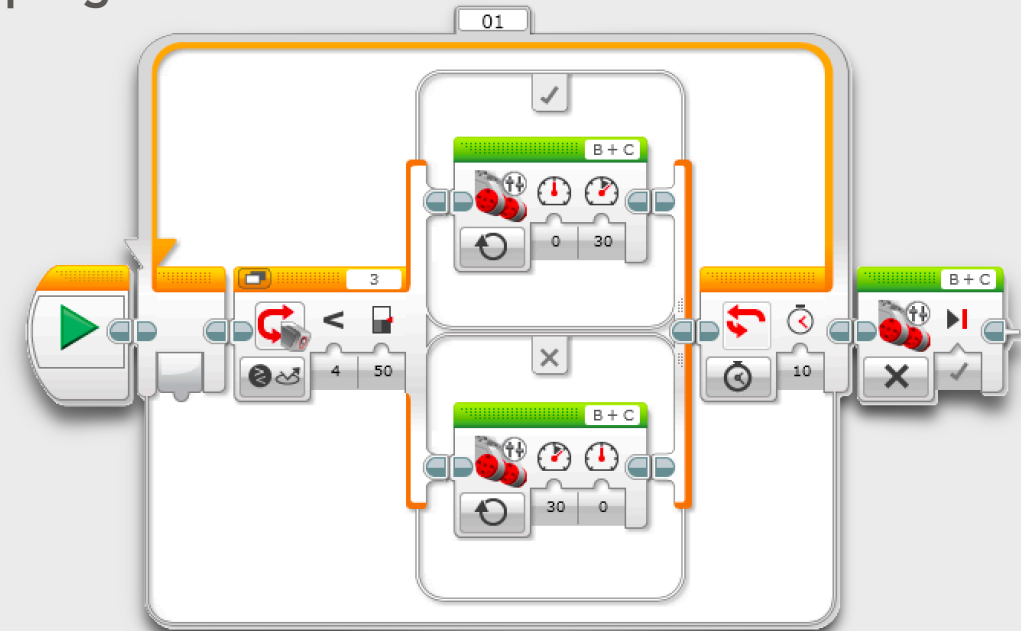
Si on est à cheval sur la ligne la lumière réfléchie est 50%.

Lorsque la ligne tourne à gauche dans un premier temps le robot va tout droit et voit plus de noir.

On rectifie en tournant à gauche.



### Le programme



Si la lumière est inférieure à 50 (sombre), on tourne à gauche pour aller vers le clair.

Sinon on tourne à droite pour aller vers le sombre.

Il faut peut être inverser selon le côté de la ligne suivi et modifier le seuil de 50%



Dans le sélecteur, il faut choisir Color Sensor, puis Compare, puis Reflected Light Intensity