

# Sigue líneas

En este caso sólo vamos a utilizar de los 4 sensores quad que tiene los 2 de en medio con la instrucción

```
mbuild.quad_rgb_sensor.get_line_sta("middle", 1)
```

El valor que devuelve esta instrucción puede ser :

- **0 o en binario 00** que quiere decir que los dos sensores detectan blanco, por lo tanto habría que volver hacia **atrás** para recuperar la línea
- **1 o en binario 01** que significa que el sensor de la derecha detecta línea pero el de la izquierda no, por lo tanto hay que girar a la **derecha**
- **2 o en binario 10** que significa que el sensor de la izquierda detecta línea pero el de la derecha no, por lo tanto hay que girar a la **izquierda**
- **3 o en binario 11** que quiere decir que los dos sensores detectan línea, por lo tanto todo bien, **recto**

El código es

```
import event, time, cyberpi, mbuild, mbot2

cyberpi.display.show_label("PULSA A PARA COMENZAR",16,0,20,1)
while not cyberpi.controller.is_press('a'):
    pass

while True:
    if mbuild.quad_rgb_sensor.get_line_sta("middle", 1) == 0b00:
        mbot2.backward(50)

    if mbuild.quad_rgb_sensor.get_line_sta("middle", 1) == 0b11:
        mbot2.forward(50)

    if mbuild.quad_rgb_sensor.get_line_sta("middle", 1) == 0b01:
        mbot2.turn_right(50)
```



```
if mbuild.quad_rgb_sensor.get_line_sta("middle", 1) == 0b10:  
    mbot2.turn_left(50)
```

Fuente Javier Quintana

El resultado es

<https://www.youtube.com/embed/6itHWcvZnUs>

---

Revision #3

Created 30 April 2025 13:17:44 by Javier Quintana

Updated 30 April 2025 13:44:12 by Javier Quintana