

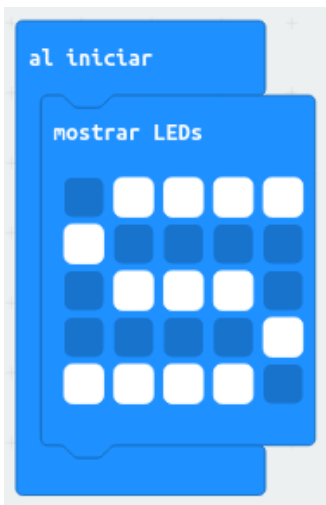
Un sencillo seguidor de líneas

Código básico

Los dos **sensores ópticos** colocados bajo la placa de Cutebot, similares a los de un ratón de ordenador, pueden detectar líneas negras. El kit de Cutebot incluye una plantilla de papel con una línea negra cerrada a modo de **circuito**. Programaremos micro:bit para que Cutebot sea capaz de **reconocer el circuito y recorrerlo de forma autónoma**.

<https://www.youtube.com/embed/515MTWZJaCU>

Tras cargar la extensión de Cutebot, comenzaremos por introducir un código que muestre en la matriz de LED de micro:bit el logotipo del **seguidor de líneas**:



El bucle **para siempre** se dedicará a leer continuamente los dos sensores de líneas y a actuar sobre la velocidad de las ruedas. Cuando los dos sensores de líneas detecten el color negro (**El estado del seguimiento es ●●**), significará que Cutebot está justo sobre la línea del circuito y que debe continuar avanzando hacia adelante. Para ello hay que hacer girar las dos ruedas a la misma velocidad.



Si el **sensor derecho detecta color blanco** (**El estado del seguimiento es** ●○), el robot se ha salido de la línea por la derecha y debe girar hacia la izquierda. Para ello habrá que parar la rueda izquierda y hacer girar la rueda derecha hacia adelante. El código tendrá el siguiente aspecto:



Si, por el contrario, el **sensor izquierdo detecta color blanco** (**El estado del seguimiento es** ○●), el robot se habrá desviado hacia la izquierda y habrá que girarlo hacia la derecha para recolocarlo sobre la línea:



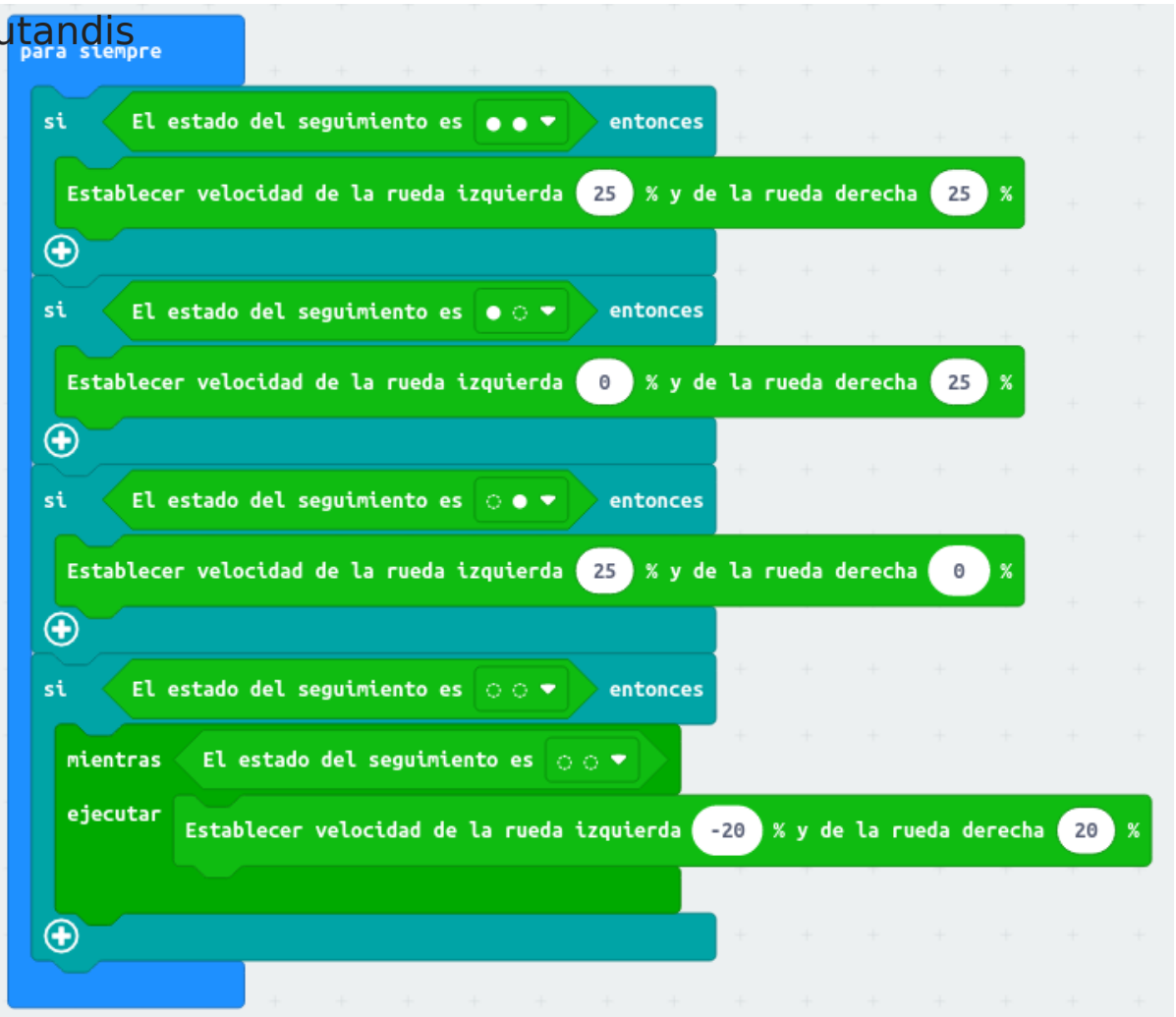
¿Qué ocurre si el robot ha perdido completamente la línea y los dos sensores detectan color blanco? En este caso, (**El estado del seguimiento es ○○**), conviene parar el robot. El código completo se muestra a continuación:



Cuando las pilas estén muy frescas, Cutebot se desplazará más rápido y puede que pierda la línea continuamente. Este problema se soluciona reduciendo la velocidad de las ruedas, por ejemplo al 20%.

Mutatis mutandis

El código de
intente dar un
Realicemos un



línea perdida:

De acuerdo con el último bloque condicional, cuando se pierda la línea (**El estado del seguimiento es ○○**) el robot comenzará a rotar sobre sí mismo y no se detendrá hasta que la vuelva a encontrar.

Si no frenamos completamente las ruedas al realizar las correcciones de la trayectoria podremos conseguir que el movimiento de Cutebot sea más suave. El código requiere unos cambios mínimos:



<https://www.youtube.com/embed/oX2qu-l3F6Q>

Añadimos funciones automáticas

El seguidor de líneas puede incorporar luces automáticas que se enciendan, por ejemplo, al entrar en un túnel. Para ello, añadiremos al código un **evento de tiempo** que lea el sensor de luz y, dependiendo del valor medido, encienda o apague los LED.



de Cutebot.

Revision #10

Created 13 September 2023 09:44:40 by mario monteagudo alda

Updated 18 September 2023 10:38:53 by mario monteagudo alda