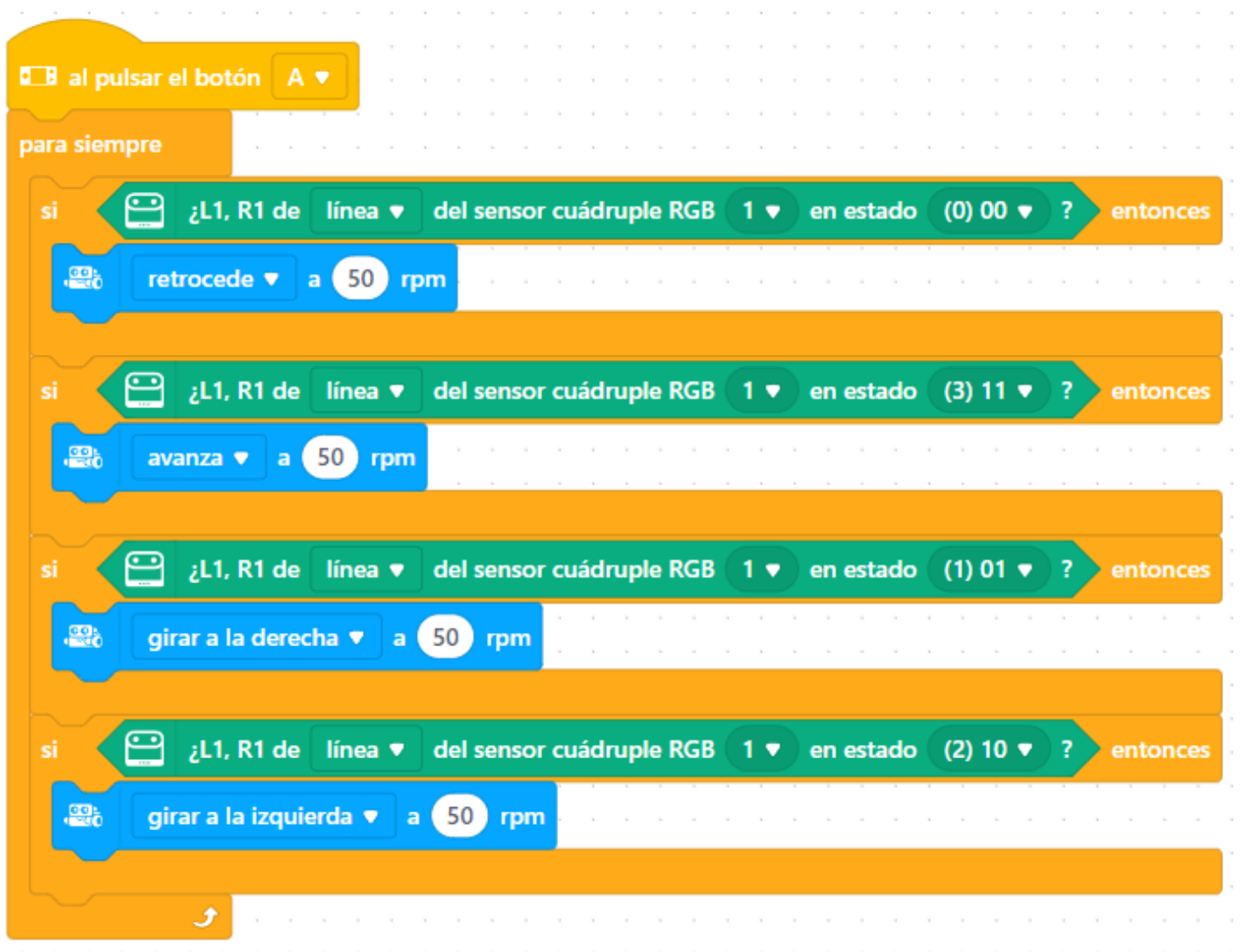


Sigue líneas I

Mi primer siguelíneas

El sigue líneas más sencillo es este, recomendamos empezar por aquí



- Si detecto 00 es decir "he perdido la línea" entonces ves hacia atrás para recuperarla
- Si detecto 11 es que estoy "en la línea" pues "pa'lante"
- Si detecto 01 es que la línea la tengo a mi derecha (0 en la izquierda 1 en la derecha) por lo tanto gira a la derecha para volver al redil
- lo mismo pero a la izquierda

Como se puede ver, hace movimientos hacia atrás sobre todo en las curvas cerradas pero **¡¡no se escapa!!**

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

El sigue líneas de "Programas de ejemplo"

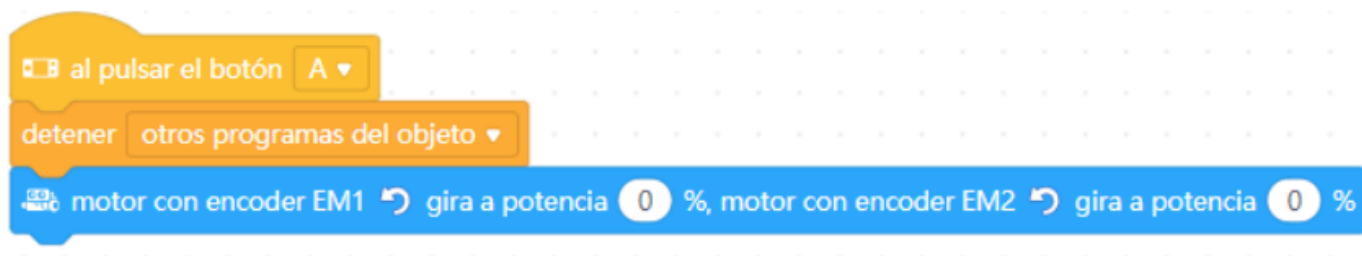
Acuérdate que para manejar el sensor de distancia, hay que instalar la extensión correspondiente. Ver <https://libros.catedu.es/books/cyberpi-y-mbot2/page/como-usar-mbot2-en-mblock>

El programa lo puedes encontrar en los "Programas de ejemplo":



El contenido a partir de aquí es esta página es de

El primer script es para parar el robot con el botón A



Vamos a crear las siguientes variables:

base_power

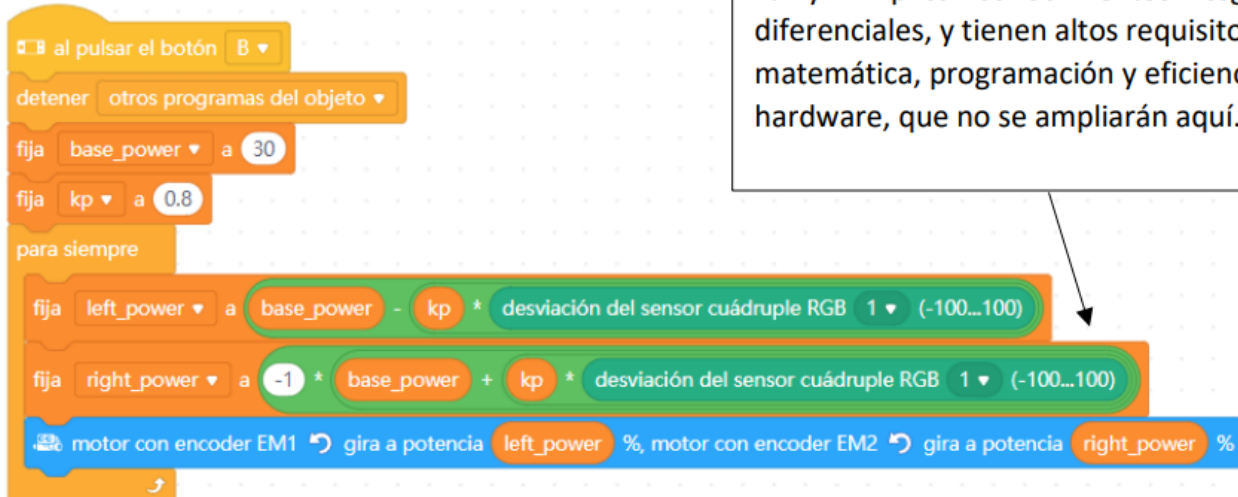
kp

left_power

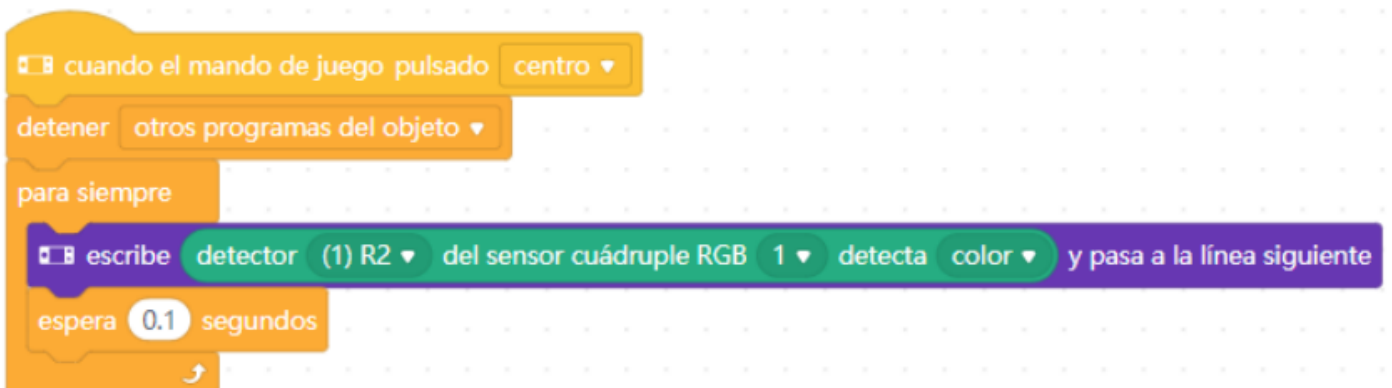
right_power

Como "cantidad de desviación", la posición de desplazamiento de línea se puede utilizar para corregir la desviación de las tareas automáticas de seguimiento de línea. Es la "P" en lo que llamamos control PID.

La I y D implican conocimientos integrales y diferenciales, y tienen altos requisitos de matemática, programación y eficiencia de hardware, que no se ampliarán aquí.



(optativo) Esta función para que nos muestre el color de la línea



RESULTADO

<https://www.youtube.com/embed/hhTppcf9iPA>

Revision #1

Created 2026-09-11 10:09:49 CEST by Silvia Coscolin Sanchez



Updated 2026-09-11 10:10:20 CEST by Silvia Coscolin Sanchez