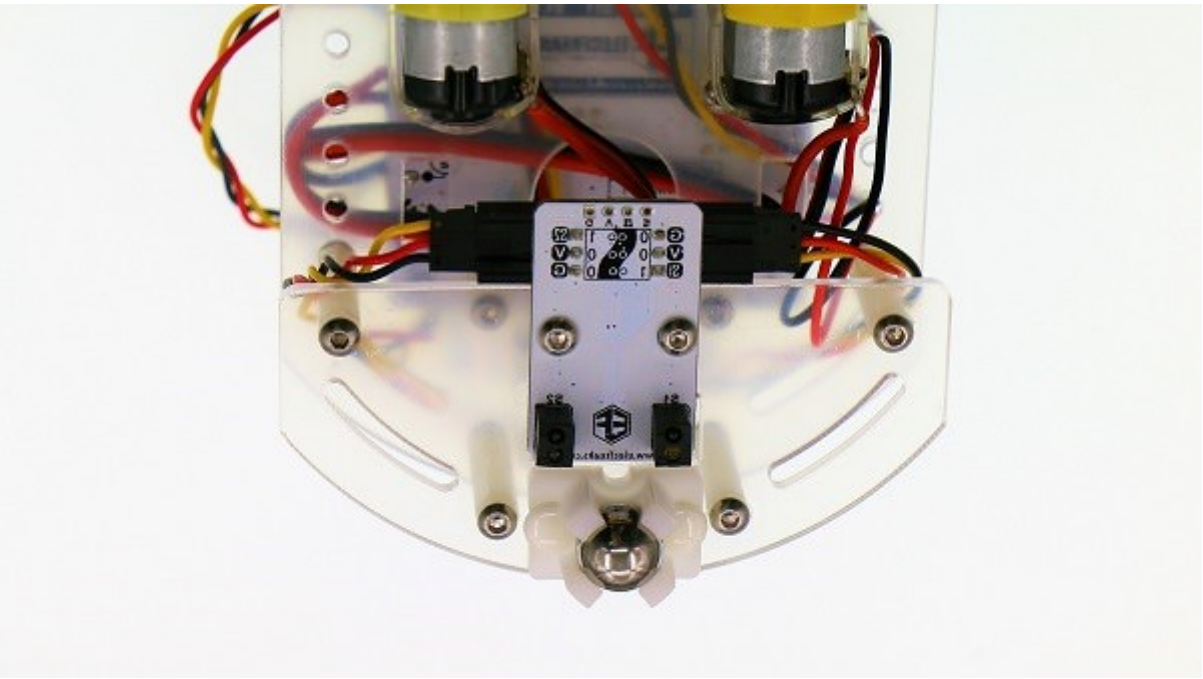
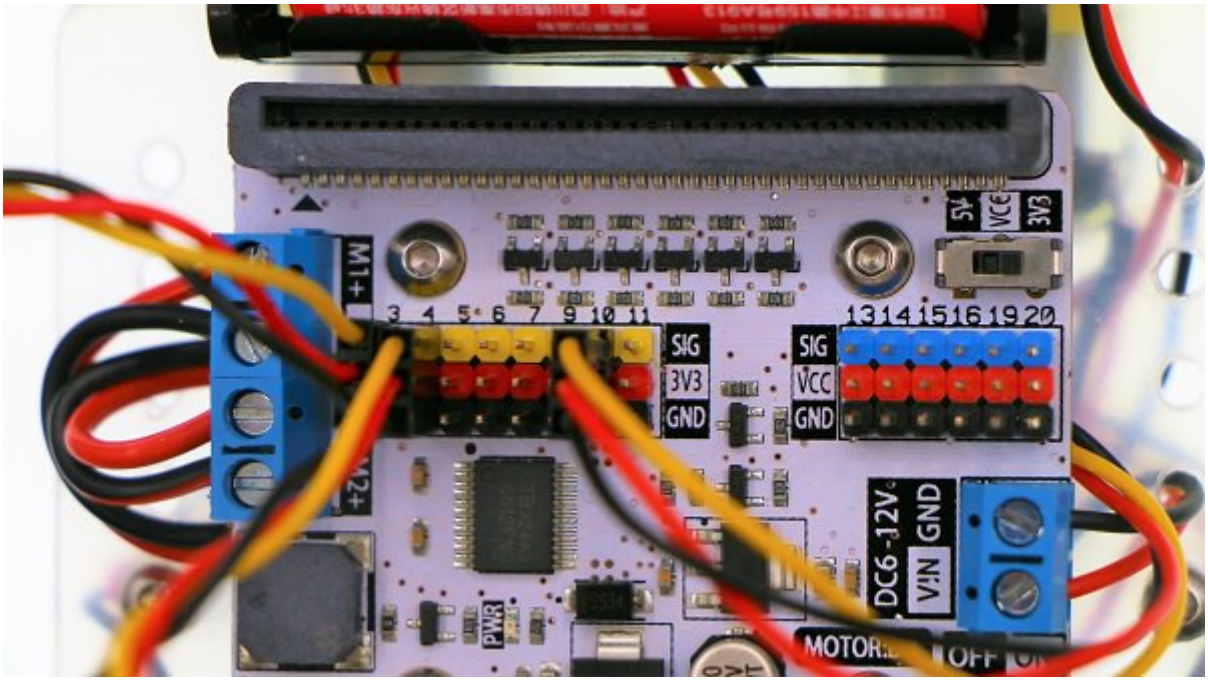
Sigue-lineas

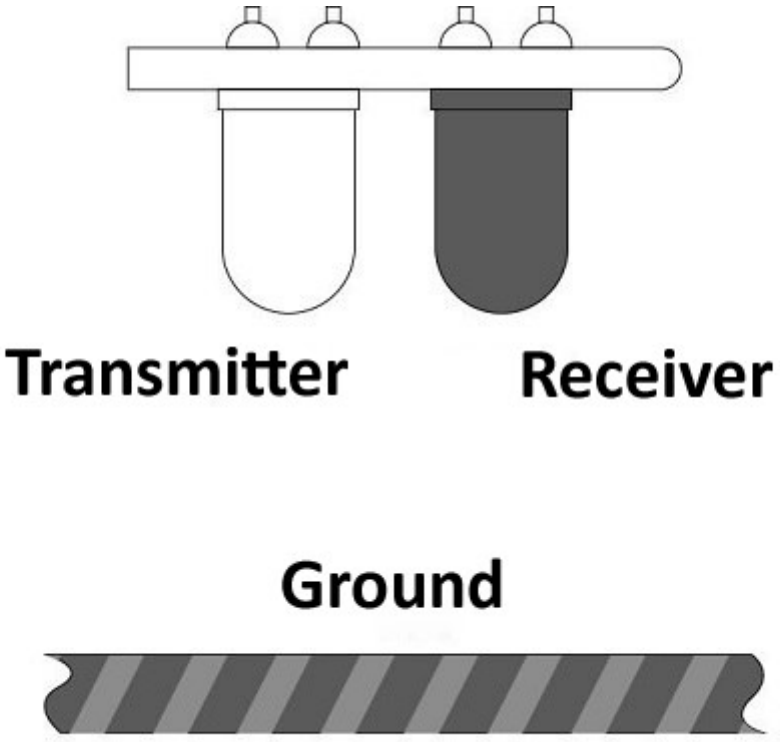
El sigue-lineas son dos sensores que están colocados debajo del robot



Por unificar criterios, los conectaremos en P3 y P4



Cada sensor tiene dos leds, uno emisor y otro receptor. El receptor recoge la luz reflejada, si hay debajo algo que no refleja la luz (por ejemlo una línea negra) entonces manda OFF en caso contrario ON



OJO VA AL REVÉS es decir * cuando hay linea negra es OFF * cuando no hay linea es ON

por lo tanto queremos:

- Que cuando sea OFF sea un 1 lógico (línea)
- Que cuando sea ON sea un 0 lógico (no hay línea)

Esto se llama **CONFIGURACIÓN PULL-UP** (pincha aquí para saber más) luego lo primero que tenemos que hacer es configurar estos sensores como PULL-UP con estas instrucciones (han traducido **UP** como *subir*):

Están un poco escondidas:

Y luego crear unas variables por ejemplo **izquierda** y **derecha** dentro del bucle que lean esos sensores. El resto del código sólo utilizaremos estas variables:

Revision #2
Created 1 February 2022 11:19:33 by Equipo CATEDU
Updated 9 September 2023 09:50:23 by Javier Quintana