

# Siguelíneas

El sensor sigue-líneas no le hemos sacado potencial, pide a gritos que siga un circuito, en el kit impreso hay una propuesta de circuito, también te lo puedes descargarlo [aquí](#) pero otra opción es con **cinta negra adhesiva** hacer en el suelo (tonos claros) **el circuito que queramos**, pero recomendamos poner **doble grosor**, sobre todo si mBot va rápido, pues se lo salta, y no hacer curvas muy cerradas. Si ves que hay problemas, no trabajes en vivo, carga el programa.

## ¿Cómo harías el programa?

Ten en cuenta que el sigue líneas, si devuelve 3 es que va por buen camino, si devuelve 1 habría que girar hacia la ... si devuelve 2 habría que girar hacia la ... y si devuelve 0 es que se ha ido, lo mejor es que des marcha atrás.

## Solución fácil

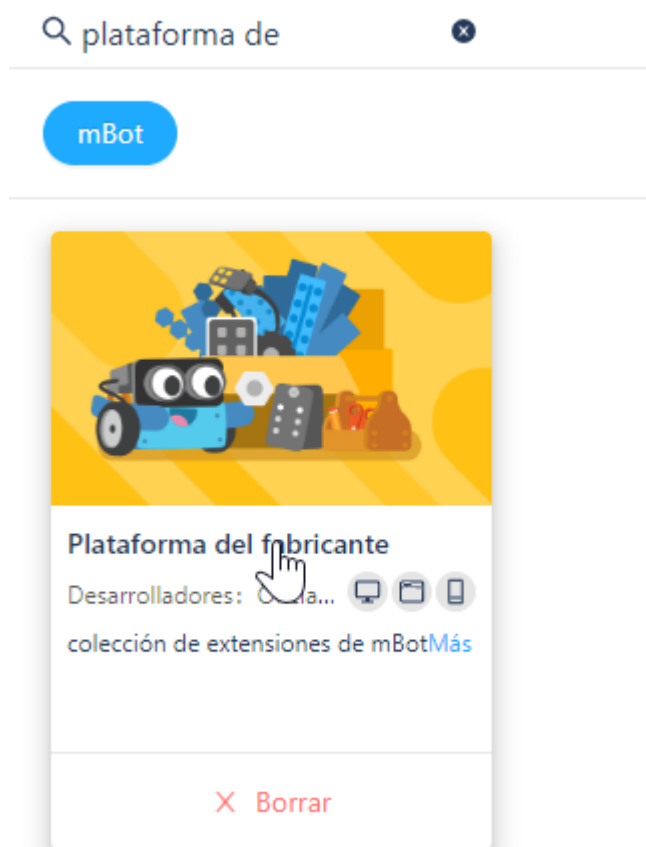
Esta captura está con mBlock 3 con mBloc5 es parecido



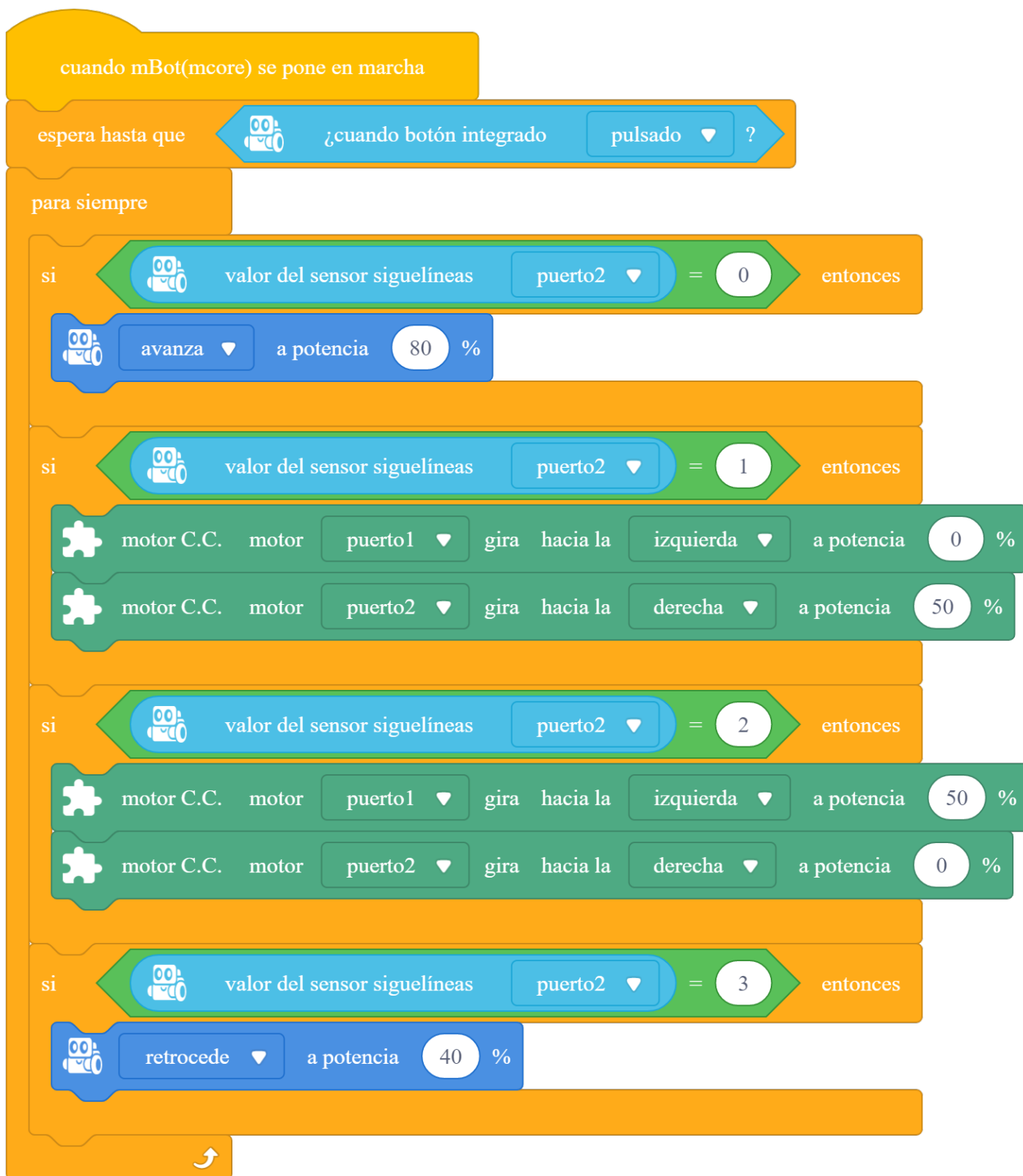
Pero tiene un problema: a veces se salta la línea, esto es debido a que se necesita un giro **más suave** que una rueda gire y la otra quita, no que una gire en un sentido y la otra en sentido inverso.

## SOLUCIÓN BUENA

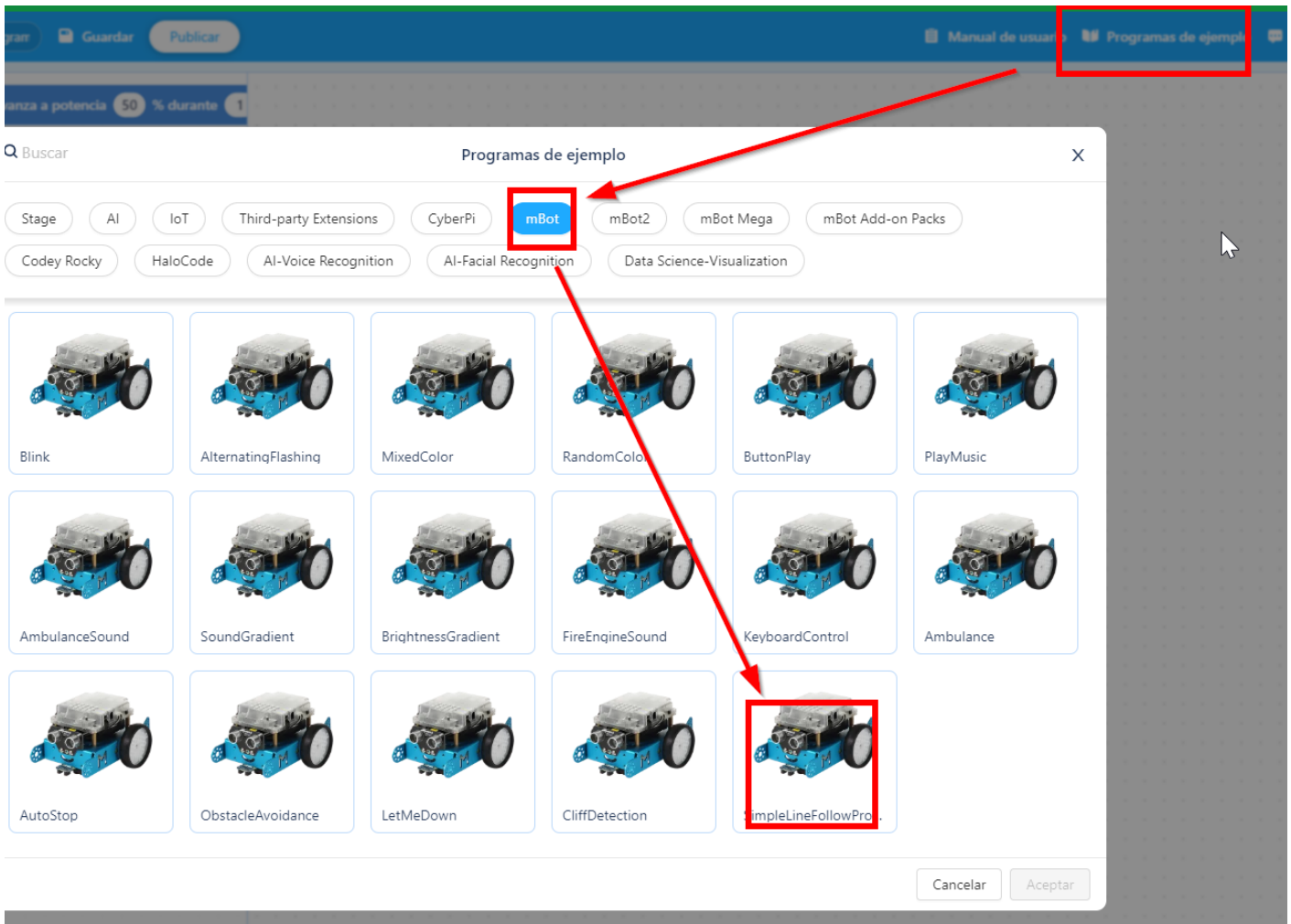
Para ello hay que instalar la extensión PLATAFORMA DEL FABRICANTE



y puedes mejorar el programa de esta manera con giros más suaves pues ya tienes el control de las ruedas



El programa lo tienes predeterminado aquí



Puedes hacer puentes y todo

<https://www.youtube.com/embed/bhkjOldya5E>

Revision #5

Created 1 February 2022 12:23:58 by Equipo CATEDU

Updated 5 December 2023 15:13:48 by Javier Quintana