

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 queremos**, 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

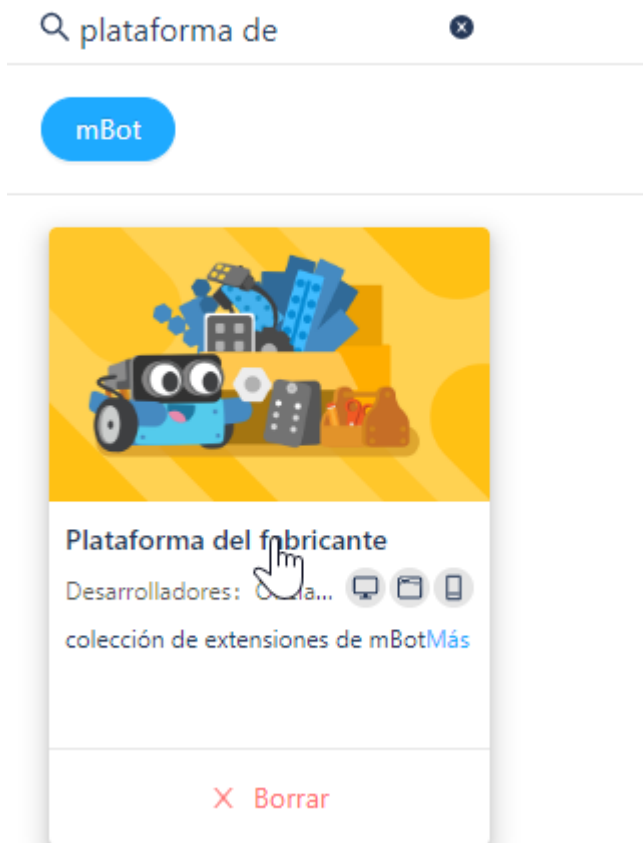




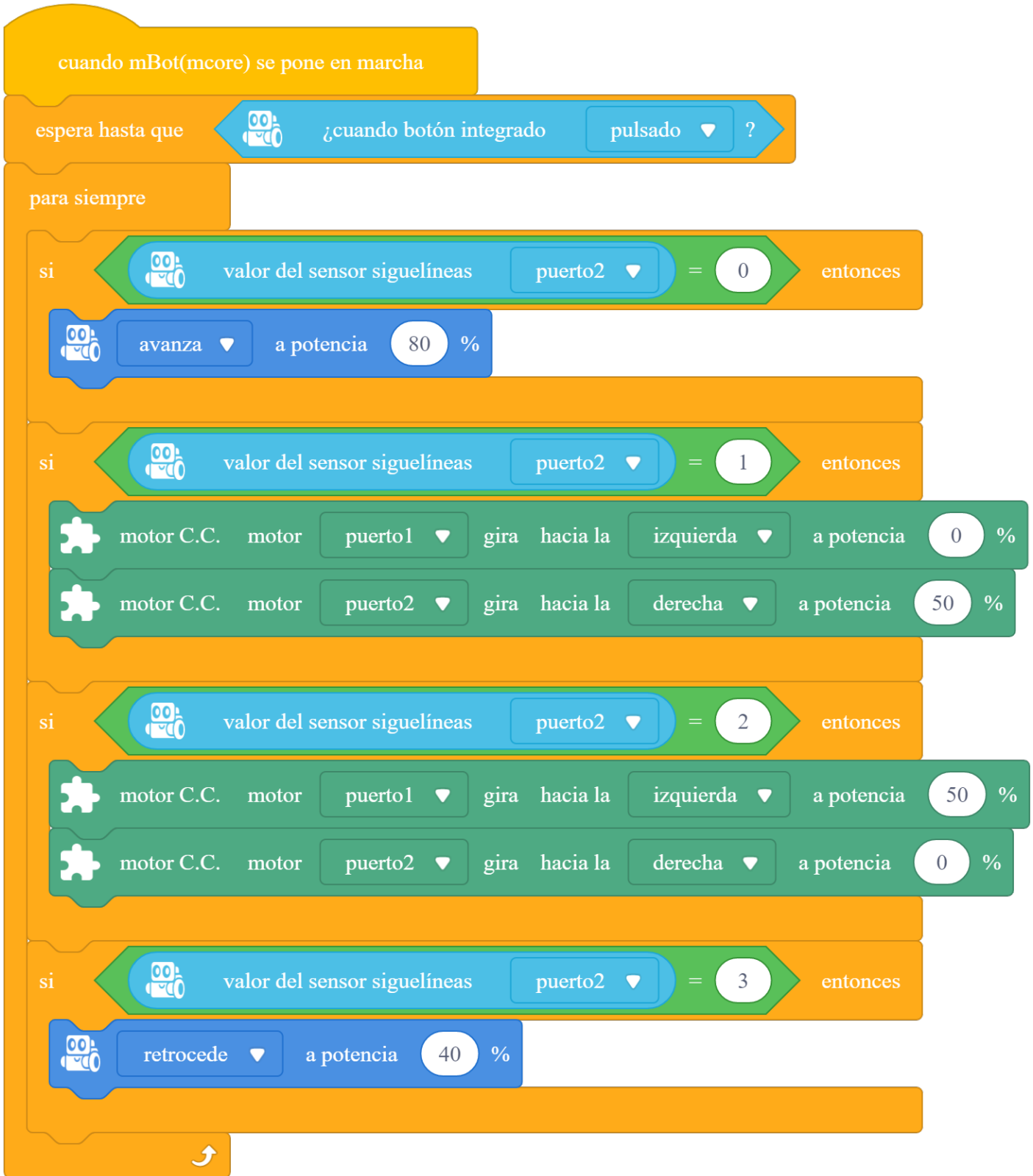
Pero tiene un problema: a veces se salta la línea, esto es debido a que se necesita un giro **más suave** que una rueda gire y la otra quite, no que una gire en un sentido y la otra en sentido inverso.

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





cuando mBot(mcore) se pone en marcha


espera hasta que  ¿cuando botón integrado pulsado ▼ ?


para siempre


si  valor del sensor siguelíneas puerto2 ▼ = 0 entonces


 avanza ▼ a potencia 80 %


si  valor del sensor siguelíneas puerto2 ▼ = 1 entonces


 motor C.C. motor puerto1 ▼ gira hacia la izquierda ▼ a potencia 0 %


 motor C.C. motor puerto2 ▼ gira hacia la derecha ▼ a potencia 50 %


si  valor del sensor siguelíneas puerto2 ▼ = 2 entonces

 motor C.C. motor puerto1 ▼ gira hacia la izquierda ▼ a potencia 50 %

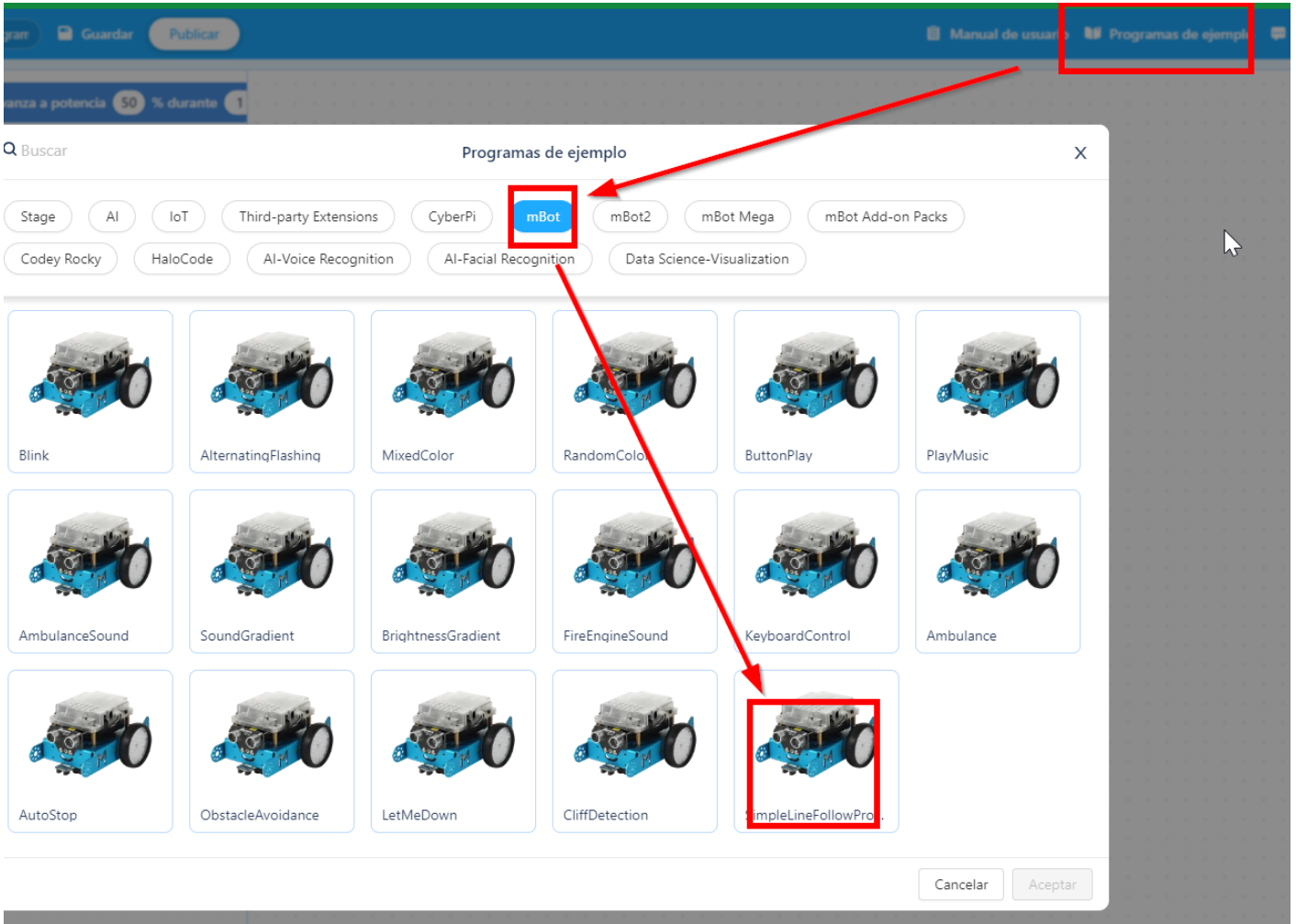
 motor C.C. motor puerto2 ▼ gira hacia la derecha ▼ a potencia 0 %

si  valor del sensor siguelíneas puerto2 ▼ = 3 entonces

 retrocede ▼ a potencia 40 %



El programa lo tienes predeterminado aquí



Puedes hacer puentes y todo

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

Revision #5

Created 2022-02-01 12:23:58 CET by Equipo CATEDU

Updated 2023-12-05 15:13:48 CET by Javier Quintana