

- 1- Algorithme de suivi de ligne.



Rédigez l'algorithme permettant au robot de suivre une ligne noire :

Si le capteur de gauche voit du

alors

Si

.....

- 2- « debugger » un script.



Script du robot pour suivre une ligne noire avec des virages.

Étudiez le script précédent contenant 3 erreurs qui empêchent de suivre correctement la ligne noire.

Quelles sont les 3 erreurs ?

Vous pouvez les corriger sur le script ou les rédiger :