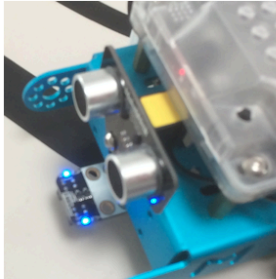
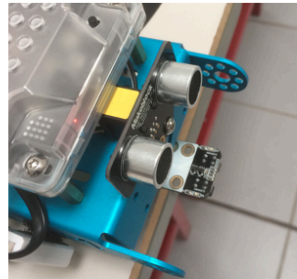


- 1- Etalonnage du capteur suiveur de ligne.

Capteur actif:

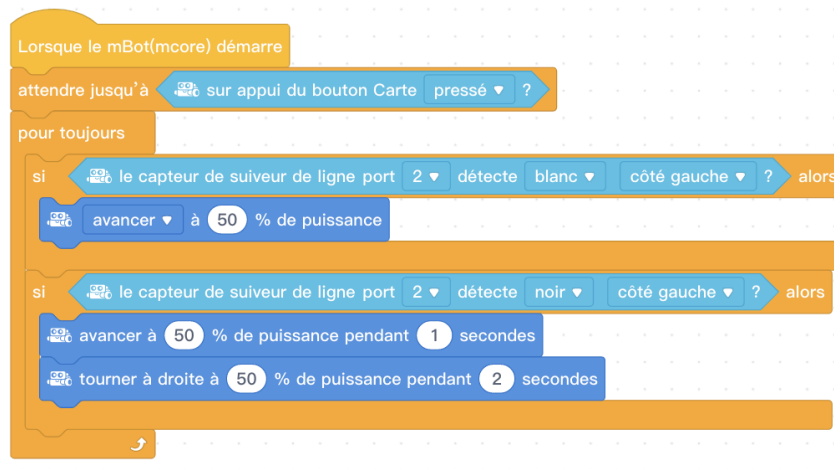


Capteur inactif :



Formuler une synthèse sur l'état du capteur suiveur de ligne : (Capteur de lumière réfléchi)

- 2- Se déplacer sur une table sans tomber dans le vide.



Script du robot pour ne pas tomber dans le vide.

Décrivez les déplacements du robot quand il exécute le script ci-dessus :

Quels sont les deux événements que le capteur peut différencier ?

Quand le suiveur de ligne côté gauche est noir, quel danger peut rencontrer le robot ?

Ce script est faux, expliquez en quoi le robot n'est pas protégé d'un risque de chute dans le vide :

Quelle brique faut-il supprimer pour que le script empêche le robot de tomber dans le vide ?