

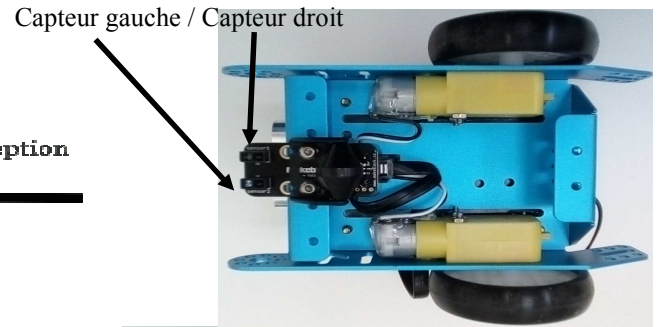
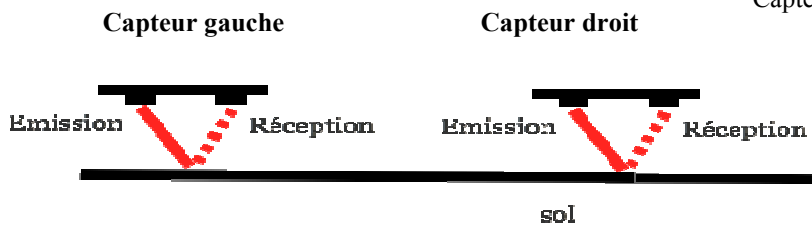


### S6 : Comment rendre autonome un robot ?



#### Module suiveur de ligne

**Définition :** Le module suiveur de ligne comporte deux capteurs qui sont composés d'une DEL infrarouge pour l'émission et d'un phototransistor pour la réception. Ces deux capteurs gauche et droit permettent d'envoyer un signal numérique Haut (1) lorsqu'ils détectent une ligne noire sur fond blanc.



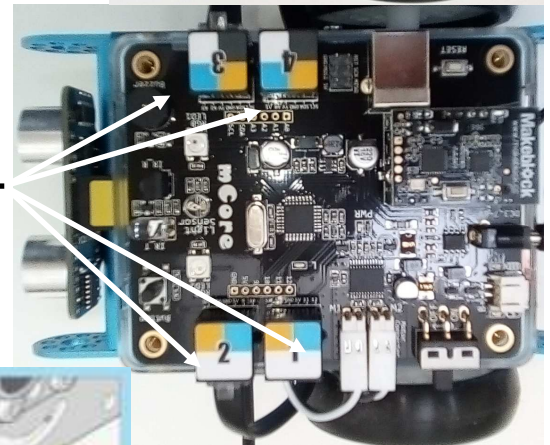
#### Branchement :

Le module suiveur de ligne doit être branché sur l'une des quatre connectiques Rj25 (1,2,3 ou 4).

#### Exemple d'application :

Le robot d'une entreprise doit être capable de suivre une ligne noire afin de déplacer des marchandises dans un entrepôt.

Le capteur «suiveur de ligne» comporte deux del indiquant l'état pour chacun des composants. Si la del est allumée en bleu, le composant correspondant détecte du blanc. Si la del est éteinte, le composant correspondant détecte du noir.



#### Blocs nécessaires :



#### Etats du suiveur de ligne :

Etat du suiveur de ligne	Capteur gauche	Capteur droit
0	Noir	Noir
1	Noir	Blanc
2	Blanc	Noir
3	Blanc	Blanc