

Robot Livreur

Bilan séance 2

Pour que le Mbot suive un chemin il faut utiliser le **module suiveur de ligne**. Il est constitué par 2 phototransistors et 2 LED infrarouges orientés vers le sol.

Pour éviter les obstacles, le **capteur de distance** est nécessaire. Il est constitué d'un émetteur et d'un récepteur à ultrasons.

Le **logiciel mBlock** permet de réaliser un programme qui utilise ces capteurs. Il faut téléverser ce programme dans le Mbot pour qu'il puisse de façon autonome éviter les obstacles et suivre un parcours.