

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

[siguelinea3.png](#)

y puedes mejorar el programa de esta manera con giros más suaves pues ya tienes el control de las ruedas

[siguelineas.png](#)

El programa lo tienes predeterminado aquí



[siguelinea2.png](#)

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