

# Challenge: seguidor de línia

## STEM 3ESO

Mireia Dosil

---

Tal i com s'ha explicat, volem que el robot segueixi una línia negra amb el detector de color.



**PAS 1: Programeu el robot perquè segueixi la vora DRETA de la línia.**

PISTA: Si el vostre robot veu color negre, ha de girar a la dreta, i si veu color blanc, ha de girar a l'esquerra. Heu d'utilitzar **bucles** i **interruptors** perquè ho faci més d'una vegada.

Proveu ara si el programa funciona tant amb línies rectes com amb línies corbes. Si no funciona per a qualsevol línia potser caldrà modificar el codi i tornar-ho a intentar.

1. Enganxeu la **captura de pantalla** del tros de codi que heu necessitat.
2. Amb quin tipus de línia funciona millor?

## PAS 2: Feu que el robot segueixi una línia i que es pari quan toqueu l'interruptor

3. Enganxeu la **captura de pantalla** del tros de codi que heu necessitat.
4. Què heu hagut de canviar perquè funcioni ara amb l'interruptor?

## PAS 3: Feu que el robot segueixi una línia i es pari després d'avançar 20 cm

Penseu com heu de modificar el codi del PAS 1 perquè això passi.

PISTA: Heu de saber quantes rotacions han fet les vostres rodes. Podeu utilitzar el Port View si s'escau.

5. Enganxeu la **captura de pantalla** del tros de codi que heu necessitat.

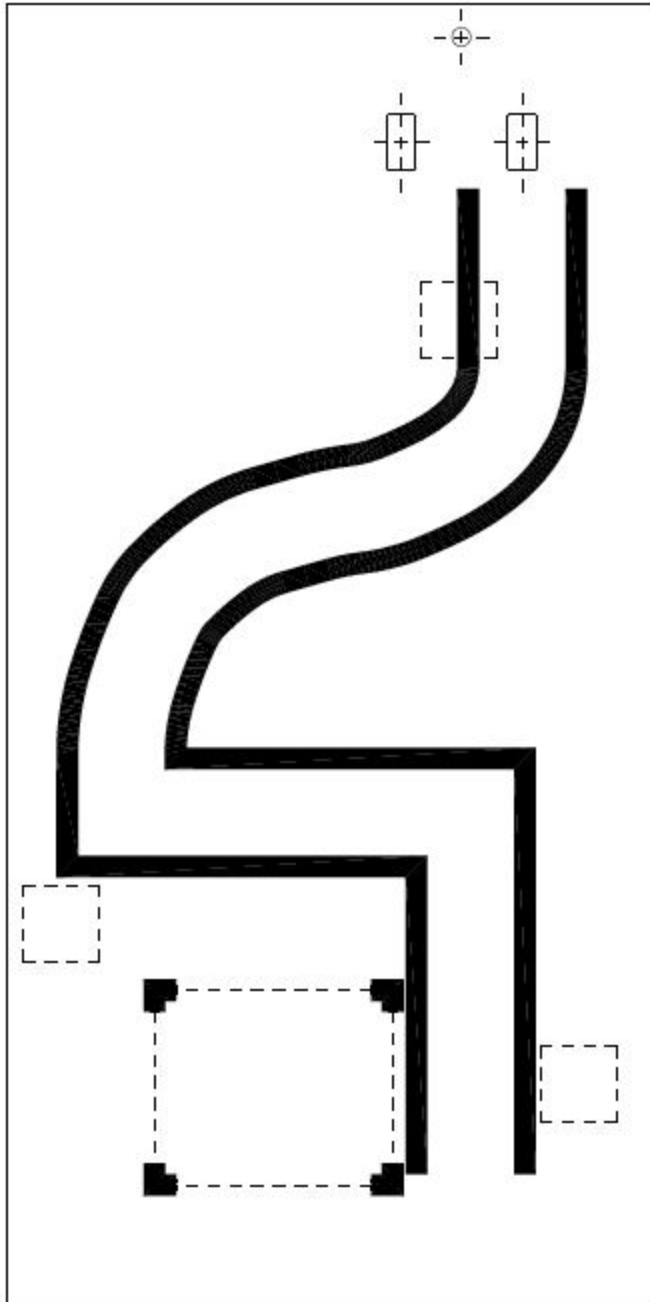
## PAS 4: Feu que el robot segueixi una línia per la vora esquerra

Penseu com heu de modificar el codi del PAS 1 perquè això passi.

6. Enganxeu la **captura de pantalla** del tros de codi que heu necessitat.

### PAS 5: Feu que el robot segueixi una línia i s'aparqui al final

Finalment, feu que el robot segueixi tota la línia i s'aparqui al requadre gran.



7. Enganxeu la **captura de pantalla** del tros de codi que heu necessitat.