

(八) 初级巡线程序

1. 描述

在浅色平面上，让 mBot 沿着黑色轨迹前进。

2. 示例程序



3. 脚本说明

由于黑色可以吸收红外光，可让 mBot 识别浅色平面上的黑色轨迹，也可让 mBot 识别黑色平面上的浅色轨迹。

本示例以浅色平面上的黑色轨迹为例，详细介绍如何利用巡线传感器实现 mBot 沿轨迹行走的效果。

下面例举了 mBot 相对黑线的 4 种可能情况，针对这 4 种情况可采取以下应对策略：对应上述 4 种情况进行编程即为本示例程序：



4. 知识要点

巡线传感器对纯白或纯黑且无反光的表面分辨最佳，一般在浅色平面上可使用黑色电工胶带制作巡线轨迹，以达到较好的巡线效果。

5. 扩展任务

任务1：改变mBot前进、转弯的速度，观察mBot的巡线效果。

任务2：根据思考在情况 4 下，mBot还可以使用何种策略重新找回黑线。