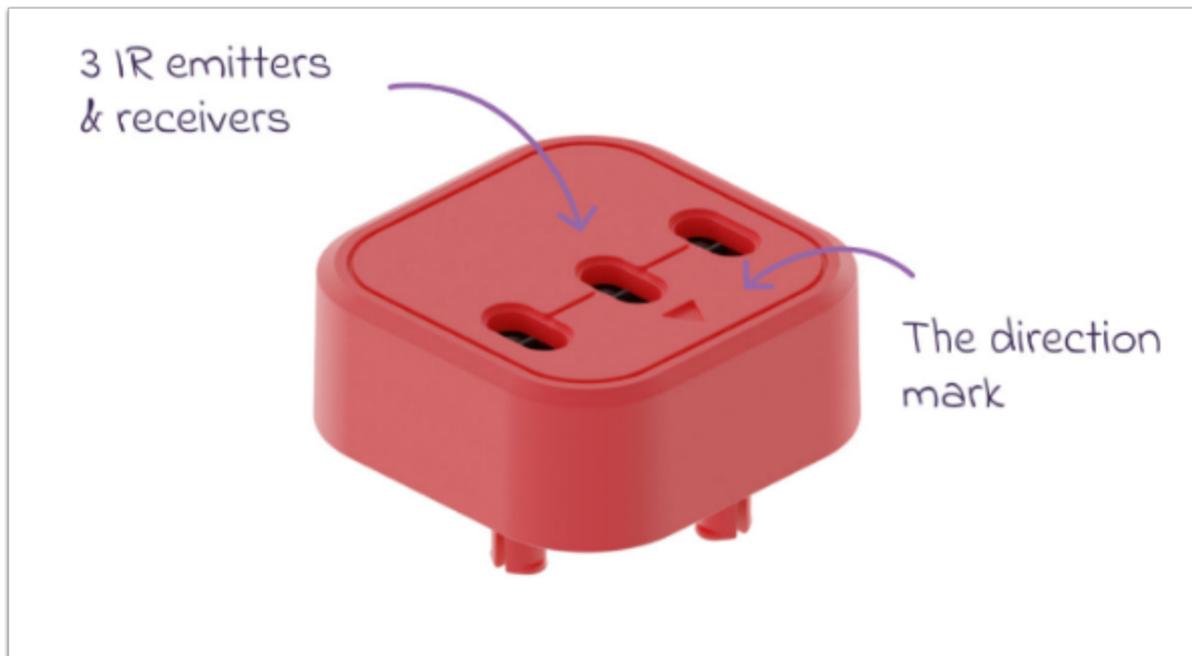


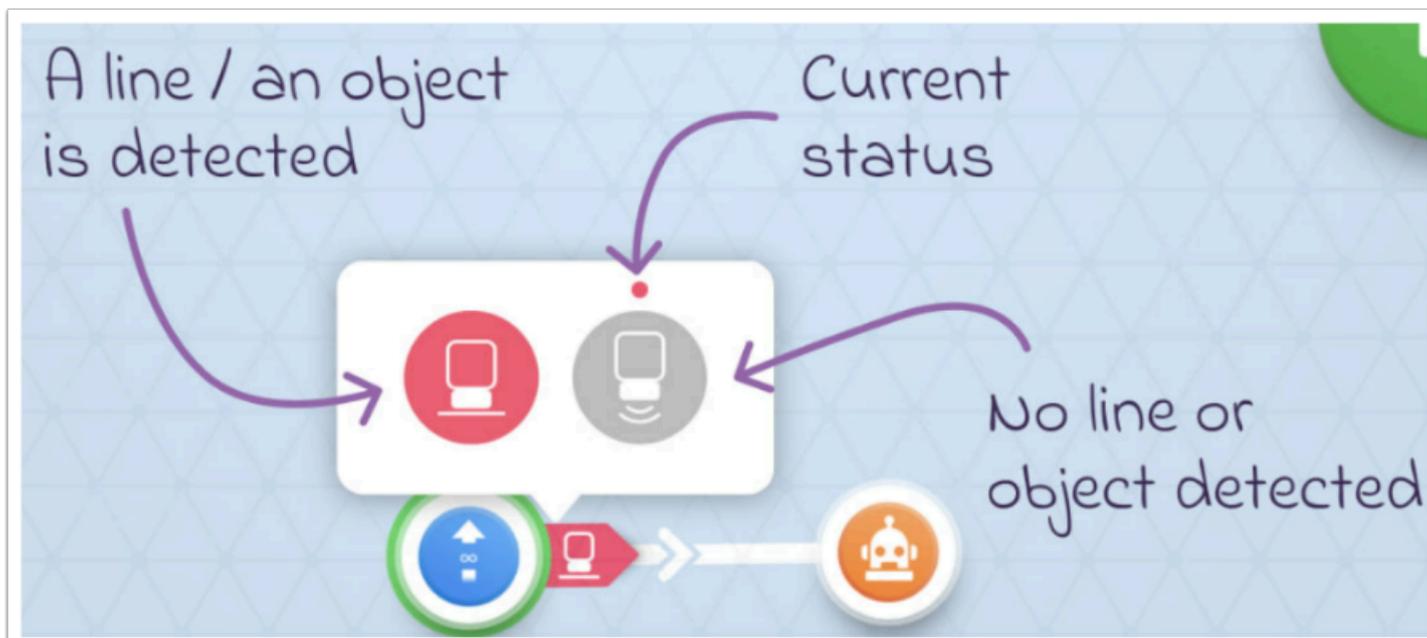
Robo Code 進階學習 七（循線）

循線是新版 Robo 的新方塊，它含有兩大功能，分別是偵測前方有沒有障礙物及循黑線行駛。
在學習循線前，我們會先介紹偵測物件的功能。



把 line follow sensor 裝至 Robo main Block。

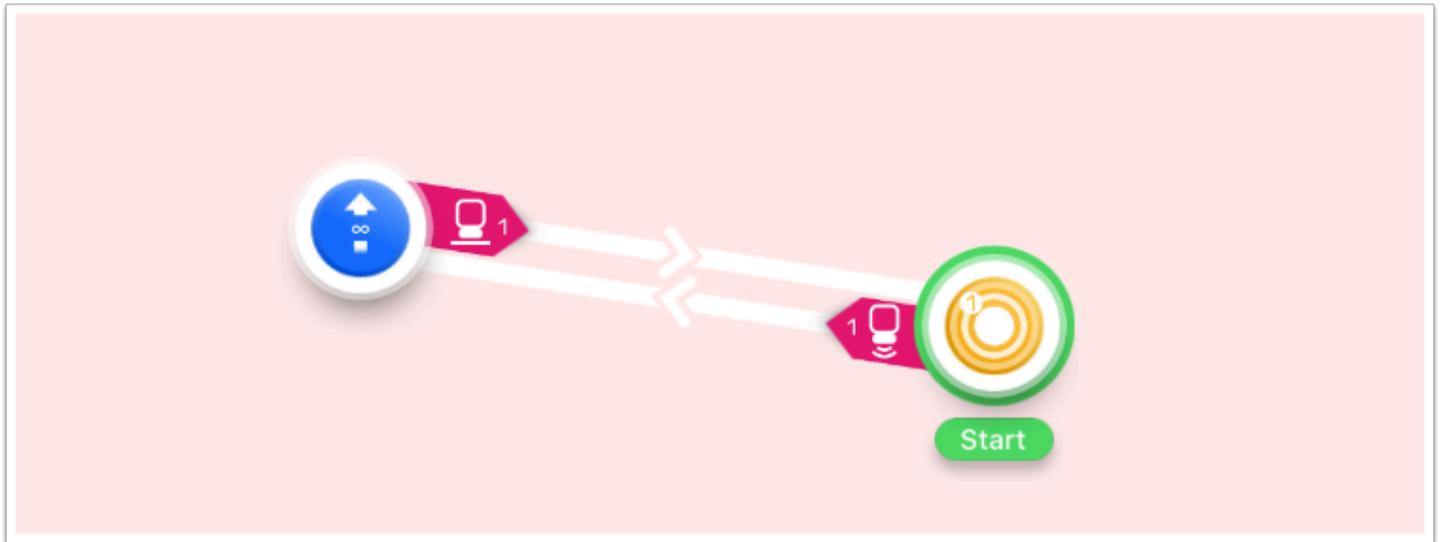
我們需要做到的效果是：探測到物件/線 --> 做出 Output



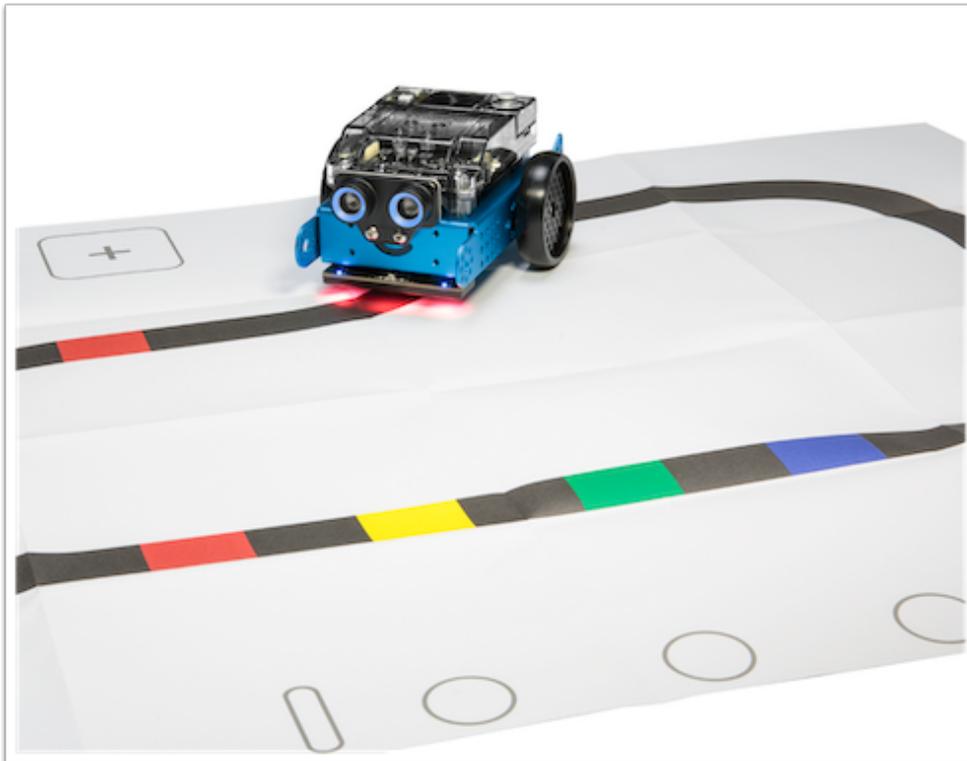
我們首先做出上面的編程。

把「detect object」的 trigger block 加入編程，

左方為偵測到物件/黑線，右方為沒有；紅點為 Sensor 的現狀。



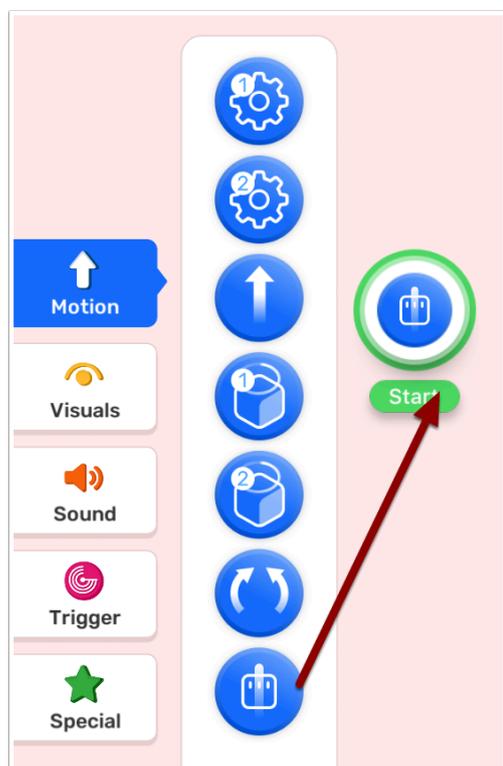
加入 loop 做出：開燈--> 偵測到物件 --> 開 motor --> 移走物件 --> 開燈 的 loop



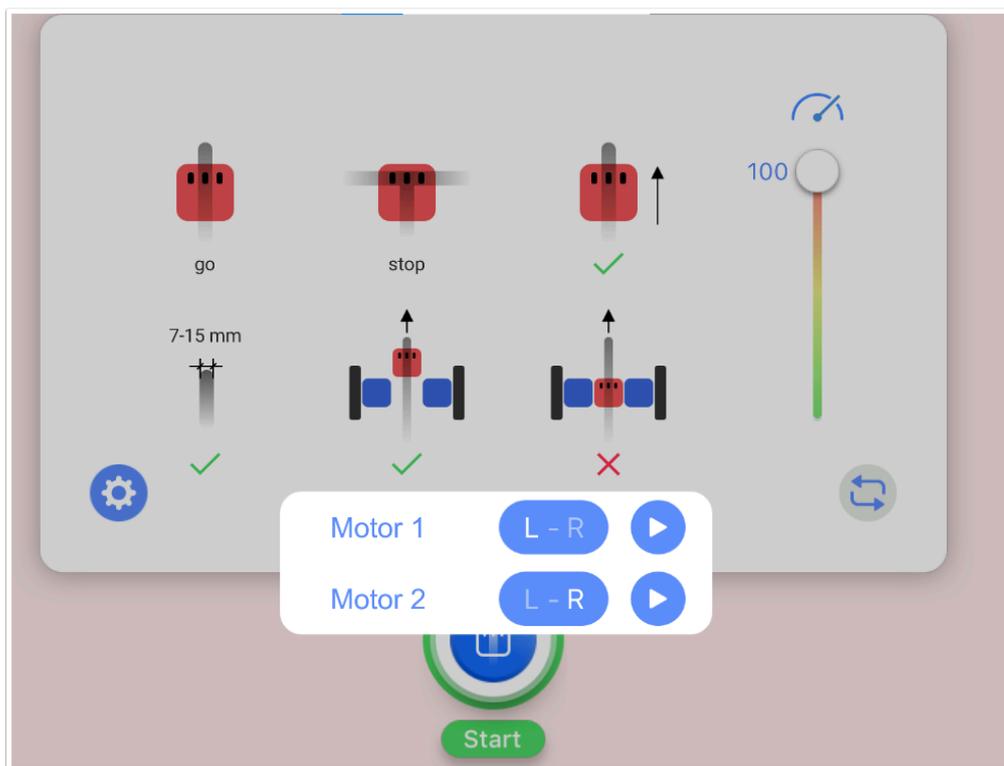
相信大家知道這些循線機械人是如何運作的，它的底下設有感應器，當感應到黑線時便會自動改變方向。我們的Sensor內部亦有同樣的功能，因為我們會做出一個Robo智能循線機械人學習Sensor是如何編程的。



按圖砌好Robo循線小車。它可以偵查底下的黑線並自動作出反應。
我們需要做到的效果是：Robo 隨意行駛 --> 找出黑線 --> 循黑線行駛



從「motion」取出「循線」Robo 小車會自動行駛並找出黑線



按下「循線」setting, 你可設定它循線時的動作。