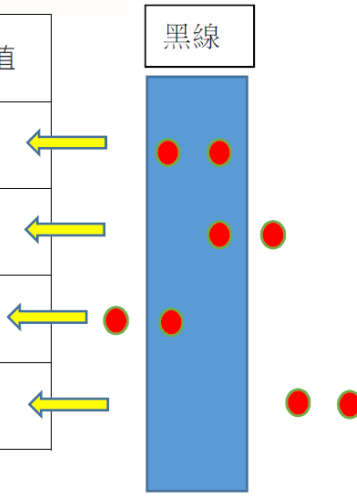


### 1-2-1 巡線前進（巡線感應器介紹）

巡線感應器上面的兩組紅外線 Sensor 間距約為 1.2 公分，一般電工膠帶寬約 1.8 公分，

左邊 Sensor 1	右邊 Sensor 2	巡線感應器數值
黑	黑	0
黑	白	1
白	黑	2
白	白	3



mBot 主程式

等待 板載按鈕 已按下

請同學回答？有何不同

不停重複

如果 巡線感應器 連接埠2 = 3 就

前進 轉速為 0

否則

前進 轉速為 100

不停重複

如果 巡線感應器 連接埠2 = 0 就

前進 轉速為 100

否則

前進 轉速為 0

巡線感應器的值

等待 板載按鈕 已按下

不停重複

如果 巡線感應器 連接埠2 = 0 就

前進 轉速為 150

如果 巡線感應器 連接埠2 = 1 就

左轉 轉速為 100

如果 巡線感應器 連接埠2 = 2 就

右轉 轉速為 100

如果 巡線感應器 連接埠2 = 3 就

前進 轉速為 0

### 1-2-2 使用『如果...否則』



### 1-2-3 馬達調校

--1.1 前進（預設左右輪速度相同，不一定符合你的機器）

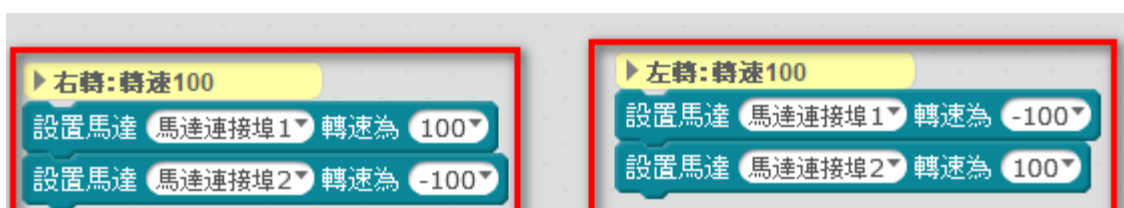


--1.2 直線前進調校（大多數的機器都應該要調整，至於數值多少自己試試看囉）



本例：固定右輪（馬達連接埠 2）調整左輪，測試前進 6 秒能否直線前進

--2.1 右轉與左轉



## --2.2 左右轉調整

