



1) Description du programme du robot

J'appuie sur le bouton poussoir. Si il fait jour une led s'allume en blanc sinon elle s'allume en bleu. Le robot avance en ligne droite jusqu'à une ligne noire. Quand il arrive sur la ligne il s'arrête et la led s'éteint.

2) Le programme du robot

```
mBot - générer le code
attendre jusqu'à le bouton est pressé
si luminosité mesurée sur le capteur de luminosité sur la carte > 500 alors
  régler la DEL sur led sur la carte n° tout en Rouge 255 Vert 255 Bleu 255
sinon
  régler la DEL sur led sur la carte n° tout en Rouge 0 Vert 0 Bleu 255
avancer à la vitesse 100
attendre jusqu'à état du suiveur de ligne sur le Port2 = 0
régler la DEL sur led sur la carte n° tout en Rouge 0 Vert 0 Bleu 0
avancer à la vitesse 0
```