

### Programme à compléter et coller

mBot - générer le code

```
répéter jusqu'à bouton de la carte pressé
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 1 alors
  répéter jusqu'à état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 0
  tourner à gauche à la vitesse
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 2 alors
  répéter jusqu'à état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 
  à la vitesse
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 3 alors
  répéter jusqu'à état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 
  à la vitesse
  à la vitesse
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 0 alors
  à la vitesse
```

### Programme à compléter et coller

mBot - générer le code

```
répéter jusqu'à bouton de la carte pressé
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 1 alors
  répéter jusqu'à état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 0
  tourner à gauche à la vitesse
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 2 alors
  répéter jusqu'à état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 
  à la vitesse
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 3 alors
  répéter jusqu'à état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 
  à la vitesse
  à la vitesse
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 0 alors
  à la vitesse
```

### Programme à compléter et coller

mBot - générer le code

```
répéter jusqu'à bouton de la carte pressé
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 1 alors
  répéter jusqu'à état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 0
  tourner à gauche à la vitesse
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 2 alors
  répéter jusqu'à état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 
  à la vitesse
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 3 alors
  répéter jusqu'à état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 
  à la vitesse
  à la vitesse
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 0 alors
  à la vitesse
```

### Programme à compléter et coller

mBot - générer le code

```
répéter jusqu'à bouton de la carte pressé
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 1 alors
  répéter jusqu'à état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 0
  tourner à gauche à la vitesse
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 2 alors
  répéter jusqu'à état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 
  à la vitesse
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 3 alors
  répéter jusqu'à état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 
  à la vitesse
  à la vitesse
si état du suiveur de ligne sur le Port 2 = 0 alors
  à la vitesse
```