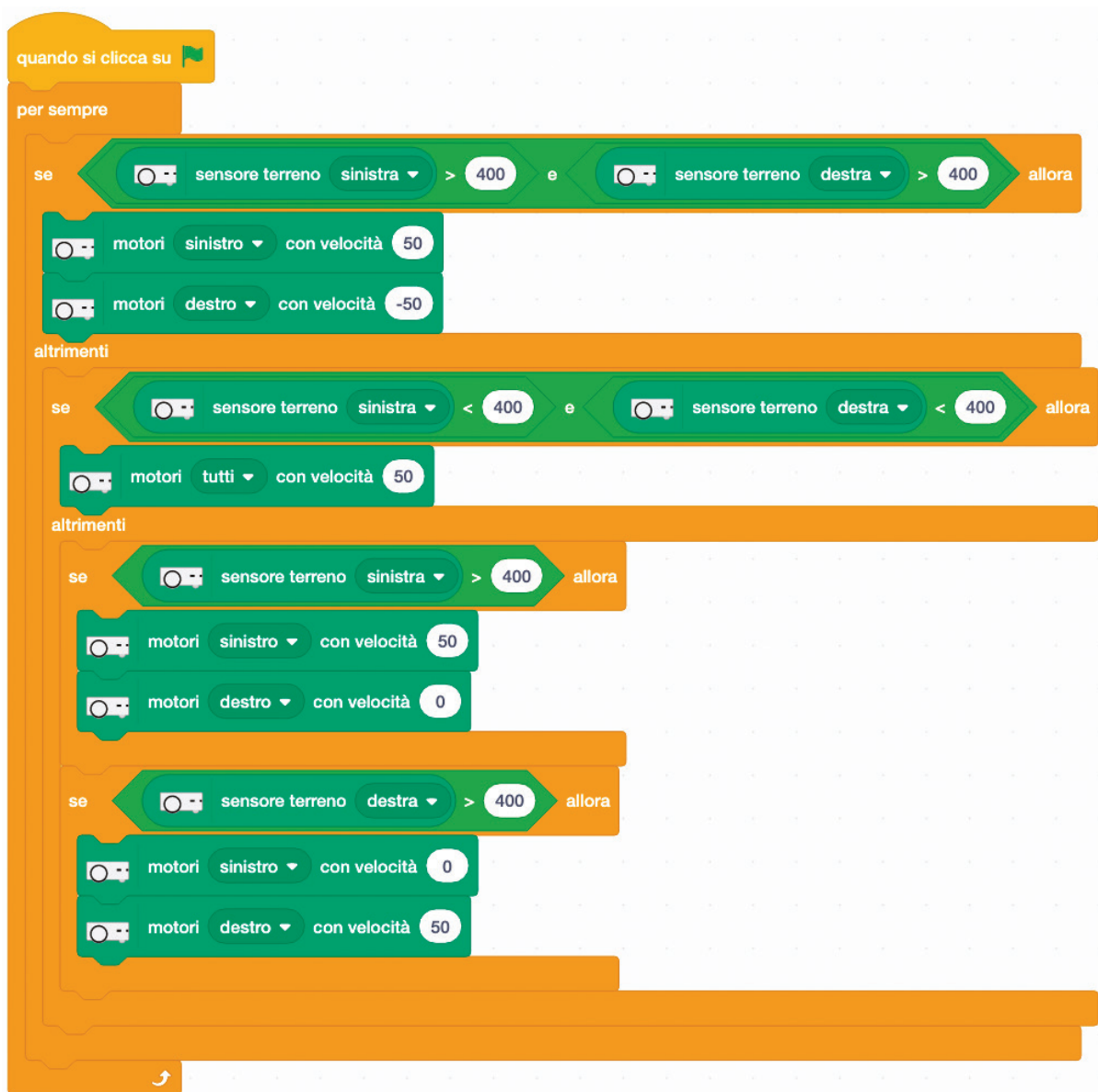


SOLUZIONE ATTIVITÀ S-03

Thymio segue la linea



The image shows a Scratch script designed to control a Thymio robot for line following. The script is triggered by a 'quando si clicca su' (when clicked) event and runs within a 'per sempre' (forever) loop. It uses three sensor-based conditional blocks to adjust motor speeds based on the robot's position relative to a line.

```
quando si clicca su
per sempre
  se [sensore terreno sinistra > 400] e [sensore terreno destra > 400] allora
    motori sinistro con velocità 50
    motori destro con velocità -50
  altrimenti
    se [sensore terreno sinistra < 400] e [sensore terreno destra < 400] allora
      motori tutti con velocità 50
    altrimenti
      se [sensore terreno sinistra > 400] allora
        motori sinistro con velocità 50
        motori destro con velocità 0
      se [sensore terreno destra > 400] allora
        motori sinistro con velocità 0
        motori destro con velocità 50
```

The script logic is as follows:

- When clicked:** Start the 'per sempre' loop.
- Inside the loop:**
 - Condition 1:** If both the left and right ground sensors are greater than 400 (robot is on the line), set the left motor to 50 and the right motor to -50 (turn right).
 - Condition 2:** If both sensors are less than 400 (robot is off the line), set all motors to 50 (move forward).
 - Condition 3:** If the left sensor is greater than 400 (robot is to the left of the line), set the left motor to 50 and the right motor to 0 (turn left).
 - Condition 4:** If the right sensor is greater than 400 (robot is to the right of the line), set the left motor to 0 and the right motor to 50 (turn right).