

```

Project: G:\Pedago\1_Cours_TSSI\3_PPE\31_Robot_Suiveur_Ligne\311_I
////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////
Projet : PPE ROBOT SUIVEUR DE LIGNE
////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////
=====
Auteur   : Philippe Mariano
Compagnie : LYCEE Pierre Emile MARTIN 18000 BOURGES
=====
Fichier source : MrLineTiny2.c
=====
Fichiers d'en-tête
-----
CVAVR V2: tiny26.h, delay.h
-----
Développés pour le projet:
- Prof: MrLineTiny.h
- Elève: RBELEVE.h (référence faite dans MrLineTiny.lib !)
=====
Matériel : Robot MrLineTiny
=====
Chip type           : ATtiny26(L)
Clock frequency     : 16,000000 MHz
Memory model        : Tiny
External SRAM size   : 0
Data Stack size     : 32
=====
////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////
-----
Fonctionnalité(s) du programme
-----
Suivi de ligne avec un capteur IR composé de 3 cellules
-----
////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////////
=====

```