```
Répéter indéfiniment
       [Cutebot Pro] état du suiveur de ligne est ■□□□▼
  [Cutebot Pro] contrôler le moteur droit ▼ direction む ▼ vitesse 🔞 %
  inon si 		[Cutebot Pro] état du suiveur de ligne est ■■□□ ▼ 		 alors 			 =
  [Cutebot Pro] contrôler le moteur droit ▼ direction ひ▼ vitesse 0 %
  [Cutebot Pro] contrôler le moteur gauche ▼ direction ひ▼ vitesse 0 %
  inon si 		[Cutebot Pro] état du suiveur de ligne est  □ ■ □ □ ▼      alors 🕞
  [Cutebot Pro] contrôler le moteur droit ▼ direction ひ▼ vitesse 0 %
  [Cutebot Pro] contrôler le moteur gauche ▼ direction ひ▼ vitesse 0 %
  inon si   [Cutebot Pro] état du suiveur de ligne est □ ■ ■ □ 🔻 📄 alors 🧲
  [Cutebot Pro] contrôler le moteur droit ▼ direction ひ▼ vitesse 0 %
  [Cutebot Pro] contrôler le moteur gauche ▼ direction ひ▼ vitesse 0 %
  rinon si      [Cutebot Pro] état du suiveur de ligne est   □ □ ■ □ ▼      alors  —
  [Cutebot Pro] contrôler le moteur droit ▼ direction ひ▼ vitesse 0 %
  [Cutebot Pro] contrôler le moteur gauche ▼ direction ひ▼ vitesse 0 %
  inon si 🧲 [Cutebot Pro] état du suiveur de ligne est 👊 🗷 🔻 🥒 alors 🕞
  [Cutebot Pro] contrôler le moteur droit ▼ direction ひ▼ vitesse 0 %
  [Cutebot Pro] contrôler le moteur gauche → direction ひ → vitesse 0 %
  sinon si   [Cutebot Pro] état du suiveur de ligne est □ □ □ ■ 🔻 📄 alors 🧲
  [Cutebot Pro] contrôler le moteur droit ▼ direction ひ▼ vitesse 0 %
  [Cutebot Pro] contrôler le moteur gauche ▼ direction ひ▼ vitesse 6 %
                Situations précédentes non détectée ! Que faire ?
  [Cutebot Pro] contrôler le moteur droit ▼ direction ひ ▼ vitesse 0
  [Cutebot Pro] contrôler le moteur gauche ▼ direction ひ▼ vitesse 0 %
```

```
from microbit import *
                                   Remarques:
from cutebotpro import CBP
""" Cutebot Pro robot """
CutebotPro = CBP()
display.show('Bonjour !')
while True:
 if CutebotPro.isLineTrackerState(0x01):
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR RIGHT, 0)
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR LEFT, 0)
  elif CutebotPro.isLineTrackerState(0x03):
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR RIGHT, 0)
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR LEFT, 0)
  elif CutebotPro.isLineTrackerState(0x02):
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR RIGHT, 0)
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR LEFT, 0)
  elif CutebotPro.isLineTrackerState(0x06):
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR RIGHT, 0)
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR LEFT, 0)
  elif CutebotPro.isLineTrackerState(0x04):
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR RIGHT, 0)
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR LEFT, 0)
  elif CutebotPro.isLineTrackerState(0x0C):
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR RIGHT, 0)
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR LEFT, 0)
  elif CutebotPro.isLineTrackerState(0x08):
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR RIGHT, 0)
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR LEFT, 0)
  else:
    #Situations précédentes non détectée ! Que faire ?
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR RIGHT, 0)
    CutebotPro.pwmCruiseControlMotor(CutebotPro.MOTOR LEFT, 0)
```