

CLASSE CAPTEURULTRASON

Concerne le capteur ultrason et contient les fonctions permettant la détection d'un objet ainsi que la mesure de sa distance par rapport au robot

Package: scenario5

Packages importés:

- lejos.hardware.sensor.EV3UltrasonicSensor
- lejos.robotics.SampleProvider
- lejos.utility.Delay
- lejos.hardware.port.SensorPort

Fonctions:

- activation -> active le capteur ultrason
- obtenirDistance -> évalue la distance séparant le robot de l'obstacle le plus proche
- detecterObjet -> détermine si un objet est proche, et s'il s'agit d'un palet ou du robot adverse
- desactivation -> désactive le capteur ultrason
- fermer4 -> libère les ressources du capteur ultrason