

CLASSE CAPTEURPHOTOSENSIBLE

Concerne le capteur de couleurs et contient la fonction permettant au robot de détecter les couleurs

Package: scenario5

Packages importés:

- lejos.hardware.port.SensorPort
- lejos.hardware.sensor.EV3ColorSensor
- lejos.robotics.ColorIdentifier

Fonctions:

- initialisation -> initialise le capteur de couleurs
- obtenirIDCouleur -> scanne le point se situant sous le capteur photosensible et indique l'id de la couleur détectée
- fermer1 -> libère les ressources du capteur de couleurs