

CLASSE MOTEURS

Concerne les trois moteurs et contient les fonctions permettant la mise en mouvement du robot

Package: scenario5

Packages importés:

- lejos.hardware.Button
- lejos.hardware.motor.UnregulatedMotor
- lejos.hardware.port.MotorPort
- lejos.utility.Delay

Fonctions:

- depart -> le robot avance droit jusqu'à trouver la ligne rouge ou jaune
- avancer1 -> le robot avance droit jusqu'à ce qu'il détecte le vide ou une ligne
- avancer2 -> le robot suit une ligne à allure rapide jusqu'à ce que le robot détecte une couleur donnée
- avancer3 -> le robot suit une ligne en effectuant un nombre donné d'oscillations
- avancer4 -> le robot suit une ligne à allure lente jusqu'à ce que le robot détecte une couleur donnée
- avancer5 -> le robot se déplace jusqu'à détecter la ligne jaune
- avancer5Bis -> le robot se déplace jusqu'à détecter la ligne rouge
- reculer1 -> le robot recule en effectuant une oscillation sur une ligne
- tournerGauche -> le robot tourne vers la gauche jusqu'à ce que le robot détecte couleur donnée
- tournerDroite -> le robot tourne vers la droite jusqu'à ce que le robot détecte une couleur donnée
- faireDemiTour -> fait tourner le robot sur lui-même jusqu'à ce que le robot détecte une couleur donnée
- allerIntersection -> le robot se déplace jusqu'à une intersection donnée
- ramasserPalet -> le robot saisit un palet et le déplace jusqu'à la ligne blanche adverse pour le déposer
- fermer3 -> libère les ressources des moteurs