

Александров Кирилл 212 – Сказка от 23.10.23

На сегодняшнем занятии Михаил Иванович подробно описывал работу ровера. Видео разделены на две части. Первая про свойства ровера и то, как он движется. Второй про процессор ровера.

Размеры ровера 3 на 3 пикселя. Точки фиксации ровера расположены 1:4

- Ровер описывается направлением движения и скоростью движения.
- Ровер пересчитывает углы наклона и направление движения в каждый момент дискретного времени

Сенсоры обрабатывают информацию о препятствиях и передают ее процессору, который корректирует маршрут.

Также ровер имеет характеристику клиренс, которая измеряется в пикселях, если встречается препятствие, высота которого больше клиренса, ровер останавливается.

Процессор обладает следующими функциями:

- 1) прокладывает маршрут
- 2) записывает маршрут в файл
- 3) передает команды роботу

До среды необходимо задать вопросы по реализации.

Реализовать ровер к 30 сентября, реализовать процессор.