

Сказка от 6.12.23 - Александров Кирилл 212

В первой части занятия были разобраны сказки, особенный акцент делался на взаимодействия между собой конфигурационного файла, интерфейса, control и boundary.

Во второй части видео, Михаил Иванович разобрал создания класс Rover – тележка. Rover должен иметь высоту, длину, ширину в пикселях поля. В каждый момент у тележки должны рассчитываться два параметра (угол наклона тележки, и предельный угол наклона -тоже характеристика, после которого она заваливается). Такие углы наклона рассчитываются по обеим осям координат.

Тележка будет перемещаться в дискретном времени, и у нее будут следующие команды:

1. Движение вперед (можно на первой или второй передаче)
2. Остановка (в результате остановки есть возможно повернуть тележку на месте)
3. Ориентация ровера в пространстве осуществляется, как по компасу(придвижении на скорости 1) или как по модернизированной системе, в которой координаты точки задаются(например SS, NN, NNW)

Д/З:

На следующей неделе, нужно написать код в котором будет полностью работать система с конфигурационным файлом.

Ровер через 2 недели.