

Александров Кирилл 212 – Сказка-отчет от 25.11.23

На данный момент ровер частично умеет объезжать препятствия, но к сожалению во многих случаях он не может доехать до места назначения. Сейчас буду скорее всего полностью перерабатывать алгоритм движения ровера до цели. Картинки с действующим результатом представлены ниже. В ГЗ уже перенесена практически полная версия кода.

Продолжаю работать над алгоритмом.

