

07.10.23-Аминев-Сказка

Здравствуйте, Михаил Иванович!

Сегодняшнее занятие также прошло в дистанционном формате. Сначала вы прочитали несколько сказок.

Нововведение: теперь в сказке необходимо указывать о работе с *github*, реализации темплейтов *STL*, чтении книжек. С *github* работа идет, с помощью темплейта *vector* реализованы массивы кочек, камней и бревен, за последнюю неделю книжечки не читал (чукча не читатель, чукча – писатель), но находил нужную информацию в глобальной сети Internet.

Что касается *control/boundary*: дату и время пока не указываем, в конфиг. файле информация прописывается через равно (*log_boundary* = *имя файла*, *time* = *off*). *boundary* создает объект класса *control*, и имеет на него ссылку, обратное неверно. Курсор пока что опционален.

После чтения сказок вы перешли к объяснению работы ровера.

Описание параметров тележки:

- Тележка имеет три параметра: длину, ширину и высоту, которые задаются в пикселях
- Сенсора пока нет
- Максимальный угол наклона тележки в бок (альфа) и порог заваливания назад (бета)

Движение ровера:

- Время дискретно
- При скорости 1, ровер может двигаться на передние три клетки
- При скорости 2, ровер может двигаться на клетку дальше
- Разворот налево, направо и назад происходит после остановки

При попадании в новую точку фиксации мы пересчитываем упал или нет ровер и едем дальше

ДЗ:

- Таблица, какие команды с параметрами/без возможно писать в командном файле, какая команда идет на *control*
- Реализовать ровер