

Добрый день, Михаил Иванович!

Сегодня я посмотрел видео про ровер. Ровер - 3x3 пикселя, точки фиксации находятся на расстоянии четырех пикселей. Движение от одной точки фиксации до другой назовем ход, за один ход проходит 4 такта.

R-процессор:

- 1) Передача команд на движение.
- 2) Запись текущего пути в разные моменты времени, включая информацию о центре, углах и направлении движения.
- 3) Разработка стратегий для обхода преград.

Параметры R-процессора:

- 1) Угол обзора: представлен в виде трех массивов: 1. массив на 5 пикселей, 2. массив на 7 пикселей и 3. массив на 9 пикселей.
- 2) Массив точек фиксации.

У ровера есть два доп. параметра:

- 1) Расстояние между дорогой и днищем.
- 2) Расстояние между колесами.

Если впереди пиксель больше хотя бы одного из этих расстояний, ровер останавливается и дает сигнал процессору об обнаружении препятствия.

Клиренс измеряется в пикселях, где уровень моря соответствует $\text{pixel} = 0$, максимальный пиксель - 127 (гора), и минимальный пиксель - (-127) (яма).

Процессор:

- 1) По точкам А и В прокладывает маршрут.
- 2) Пытается провести ровер по нему.
- 3) Перестраивает маршрут, если ровер на каком-то моменте упал или врезался (это занимает время).
- 4) Маршрут можно визуализировать на GNU.

Домашнее задание: к 30 октября - реализация ровера;
к 6 ноября - процессор ровера.