

Добрый день, Михаил Иванович!

Сегодня на занятии в Zoom мы просмотрели сказки, еще раз поговорили про boundary и control, через main в boundary передается ссылка на конфигурационный файл, в котором лежит название командного файла и параметры по умолчанию, boundary вызывает control, который проверяет, правильная ли команда передана и ругается, если это необходимо, решили пока отложить реализацию курсора. Было рассказано, как будет проверяться наш код, вы будете открывать командный файл и лог файлы, смотреть, как общаются два класса между собой, после будете смотреть картинку в Gnuplot. После перешли к рассказу про наш rover. Он будет иметь параметры: длину, ширину и высоту, которые будут измеряться в пикселях. Так же будут иметься параметры угол наклона вбок a, и угол наклона назад b, а так же к этим двум параметрам будут параметры - предельные углы наклонов, при которых rover не перевернется. Rover будет иметь две скорости: ~1, ~2. ~1: R- Rover, может перемещаться к 4, 5, 6 точке, ~2, к 1, 2, 3

•1 •2 •3
•4 •5 •6
R

Чтобы повернуть, необходимо остановиться, и после повернуть влево, или вправо, или развернуться. Время дискретно 0,1,2,3,4. В конфигурационный файл пишутся dx, dy для расчета положения в пикселях, например 5 пикселей. В GitHub все перемещаю. По книжкам, те главы, которые вы задавали прочитал.

Домашнее задание: доделать boundary и control и реализовать rover.