

На последней неделе я решил закрыть в первую очередь давно оставленный на потом вопрос.

Дело в том, что в начале семестра мне не удалось настроить vs code на моем ПК, хотя я уделил немало времени на то, чтобы разобраться почему MSYS2 отказывается прогружать в папку bin свои пакеты. В конце концов я просто устал этим заниматься и потому как временную меру решил использовать онлайн компилятор. Сейчас в итоге мне пришлось снова вернуться к этому вопросу, потому что наша программа растет и неудобство от отладки программы и ее компиляции в онлайн компиляторе достигло пика и на этой неделе, наконец, переросло мое нежелание разобраться с компиляцией внутри. Я разобрался с этим вопросом и будучи переполненным уверенностью задался следующим. А как было бы классно чтобы картинка в gnuplot сразу выскакивала на экране после компиляции программы. И тут я застрял, в процессе решения предыдущей проблемы я выяснил, что одна из причин лежала в некорректной настройке tasks.json, я конечно же был впечатлен, когда узнал что это такое и как сильно я могу упростить свою жизнь с помощью этого tasks.json, который по факту позволяет настроить процесс компиляции как мне удобно. К сожалению, потратив суммарно более 24 часов, мне так и не удалось в итоге настроить корректно tasks.json. Поэтому я решил довольствоваться тем, что имею, учитывая, что сейчас, дальше разбираться с этим займет у меня куда больше времени, чем просто зайти в cmd и ввести gnuplot, plot ... wl.

Я также НАКОНЕЦ-ТО разобрался с тем, как сделать мою картинку в gnuplot адекватной (то есть настроить хороший масштаб).

Далее я очень много в свободное время размышлял над тем, как же мне все-таки устроить поиск кратчайшего пути. Я относительно понял ваше предложение касательно деревьев, но я, признаться, несмотря на то что деревья и графы - тема наших последних лекций, не очень усвоил эту тему и потому мне еще требуется с этим разобраться. К слову, решить вопрос с поиском кратчайшего пути, мне показалось, куда удобнее через графы, а не деревья. По крайней мере у меня сложилось такое впечатление, пока я слушал последнюю лекцию, поскольку уже существуют готовые алгоритмы.

Сейчас касаясь уже самого ровера у меня готовы все необходимые методы и конструктор, я, к сожалению, еще не проверял их на деле, и собираюсь это сделать на следующей неделе. Мой текущий план:

- 1) отладить уже имеющийся код построением хотя бы какого-то пути
- 2) написать алгоритм поиска кратчайшего пути (что я вероятнее всего буду делать, рассматривая сетку как граф)

Данную сказку я прикрепляю к моему репозиторию в github