

Вы посоветовали сходить на фестиваль науки, но такой возможности не представилось, в силу нехватки времени. Желательно было реализовать классы boundary и control, но пока что у меня не получилось. Вкратце расскажу, что было усвоено после нашего занятия, которое проходило онлайн, а также расскажу, что с Дз. На Github зарегистрировался. Да поздно, но были проблемы со здоровьем. Я начал пополнять все репозитории, там лежит всё что нужно.

Ровер и его параметры:

Длина, ширина, высота.

Всё делаем в пикселях поля. Радиус колеса тоже в пикселях.

Главная задача правильно поместить тележку в наш ландшафт.

Необходимо учитывать угол наклона, и задать предельное значение угла, при котором тележка всё ещё держится, но при переходе за это значение будет заваливаться (смотрим относительно центра тяжести).

После каждого шага необходимо пересчитывать наши углы (мы это делаем в точках фиксации). И соответственно следить за изменением скорости. Также при разных скоростях ровер может двигаться в разные направления. Для разворота полностью останавливаемся и у нас 3 варианта разворота: вправо, влево и назад. Также относительно каждого положения у нас есть ближайшие 8 точек, определяющиеся как в географии. Мы их можем комбинировать, и перескакиваем по точкам фиксации. Потом мы будем указывать в конфигурационном файле две точки, начало и конец трассы соответственно. Также нужно запоминать наш маршрут, чтобы потом была возможность его изобразить.

Выздоровливайте скорее!!!

Дз

1) Должна появиться табличка какие команды с параметром и без можно писать в командном файле. Вторая часть таблички какая команда с какими параметрами идет на control от интерфейса.

2) Учимся не только писать код, но и читать его.

3) Рассказать, как продвигается работа с Github.

4) Teemplate stl должны появиться в boundary и control.

5) Реализацию движения курсора пока можно отложить.

6) Через 2 недели необходимо полностью (для начала надо реализовать хотя бы одну из 2 задач, а именно падение и движение) разобраться с ровером.