

212-Хачатурова-сказка_07.10

Сначала Вы рассказали о формате проведения занятия 07.09: в аудитории гз на первой паре переносим наши программы, компилируем их и о результатах отчитываемся Вам. Также Вы посоветовали сходить на фестиваль «Наука 0+».

Вы разобрали наши сказки от 30.09. Общее замечание: присылать сказки раньше. Отмечать, что сказки, эссе и преобразованные коды выложены в GitHub. Реализацию движения курсора можно будет прислать позже.

Далее, Вы разобрали объект ровер – «Тележка».

Параметры: длина, ширина, высота (все в пикселях), α – угол наклона вбок, α_T – предельный угол наклона (после которого тележка падает), β – угол наклона вперед, β_T – предельный угол наклона, вектор скорости.

Команды: «Стоп», «Разворот», «Скорость 1 (в определенном направлении)», аналогично «Скорость 2».

Движение ровера: Есть сетка для расчета текущего положения. Два вектора скорости. Поворот ровера происходит в режиме остановки. Есть фиксация (в пикселях) – (XF, YF). При движении ровера появляется новая фиксация, новые углы наклона и новая скорость. При движении ровера необходимо запоминать трассу, чтобы потом отобразить ее в гнуплоте.

Домашнее задание:

- Создать объект «Ровер»
- Реализовать взаимодействие классов Boundary и Control
- Диаграмма текущих классов
- Табличка: 1 часть – какие команды возможно писать в командном файле, 2 часть – какая команда с какими параметрами идет на Control от интерфейса
- Создать темплейты для пикселей, гауссов, кочек и интерфейса