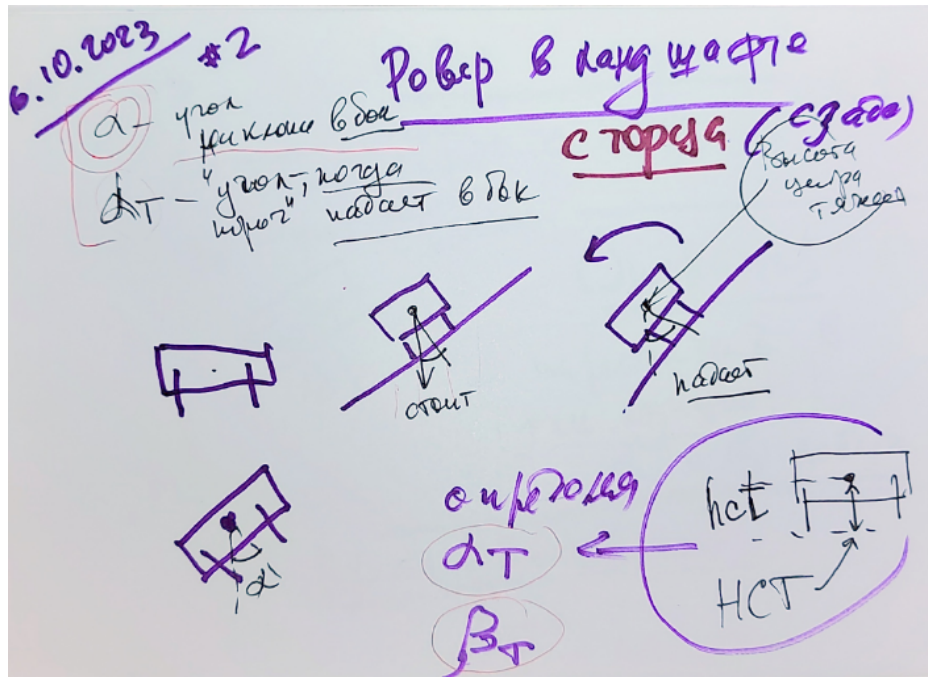


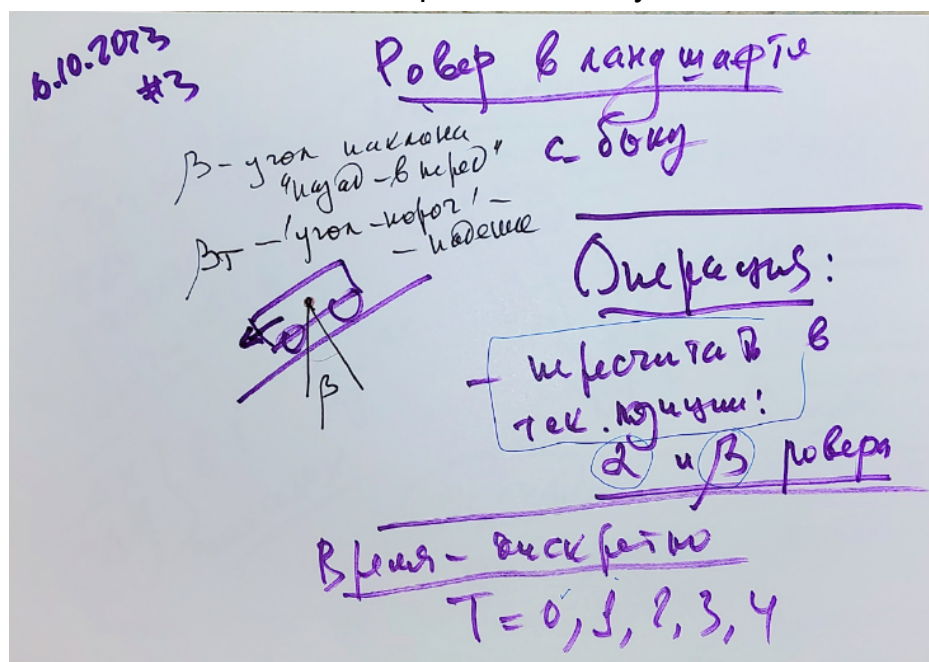
## 212-Конюхов-Семён-сказка 07.10

Сегодня семинар снова прошёл в виде записи зум на ютубе. Был капитальный разбор сказок. Вы уточнили некоторые моменты с boundary и control. Boundary в своём конструкторе создает объект control и имеет на него указатель. Также работа с курсором на данный момент опциональна. Также разобрали модель ровер, который имеет длину, ширину и высоту. Каждая величина измеряется в пикселях. Радиус колеса тоже задаётся в пикселях. Также если тележка у нас находится под наклоном, то есть угол, когда она будет заваливаться.

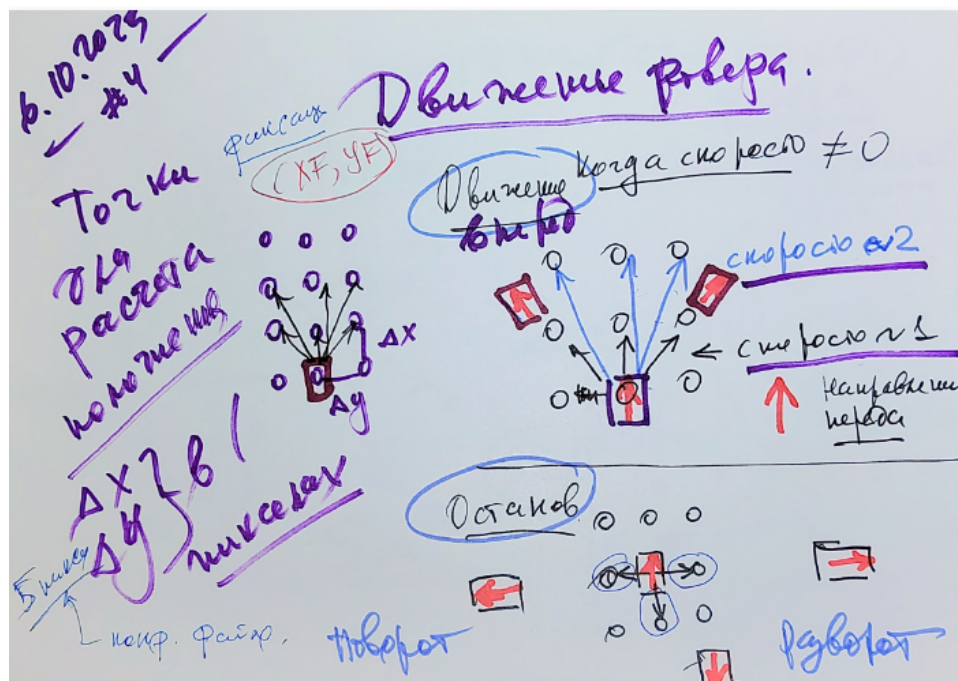


Также есть угол наклона "вперёд-назад". Также есть предельный угол, когда тележка заваливается. Наше время будет дискретно, и после

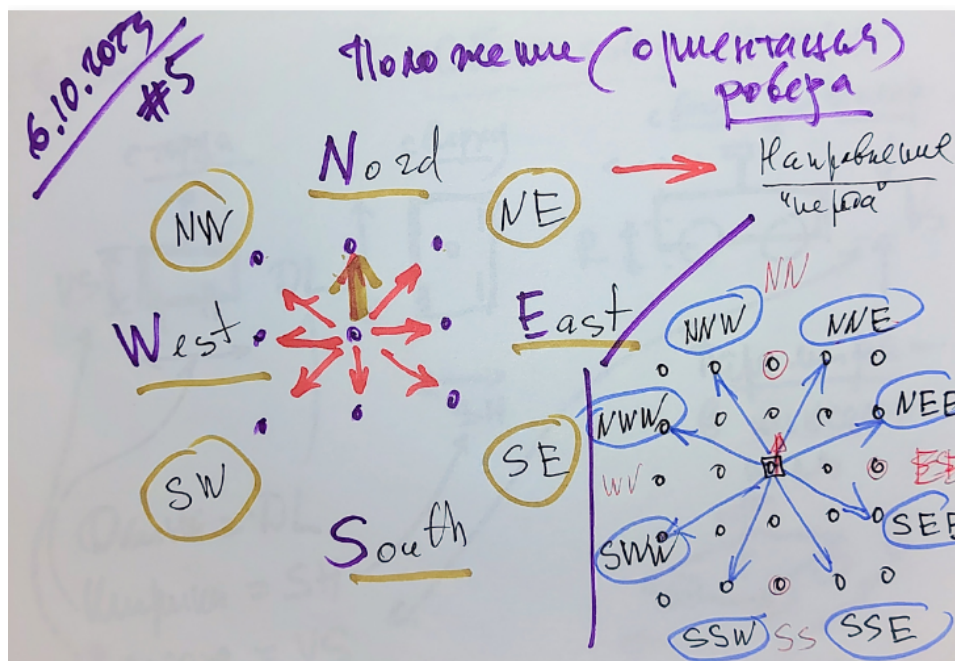
каждого момента надо пересчитывать углы наклона.



Также у нас есть скорость тележки №1 и №2. То есть у нас есть сетка и ровер может двигаться вперед на один элемент сетки, если скорость первая и на два, если скорость вторая. В пикселях это дельта x и y, которые задаются в конфигурационном файле. Также можем развернуться в режиме остановки.



Также есть определенные места, куда мы можем попасть на первой и второй скорости.



Мы должны будем запоминать путь, чтобы по нему нарисовать гнуплот потом.

Работа в ГЗ прошла успешно. Код отлаживается, control и boundary внедряются в программу. Скриншоты работы присылал вам на почту.

На Github все сказки, эссе и первоначальный код есть. Книжки по STL читаю.

Домашнее задание:

Составить таблицу-соответствий входной строки и реальной команды с параметрами. Через две недели должна быть реализована модель ровера.