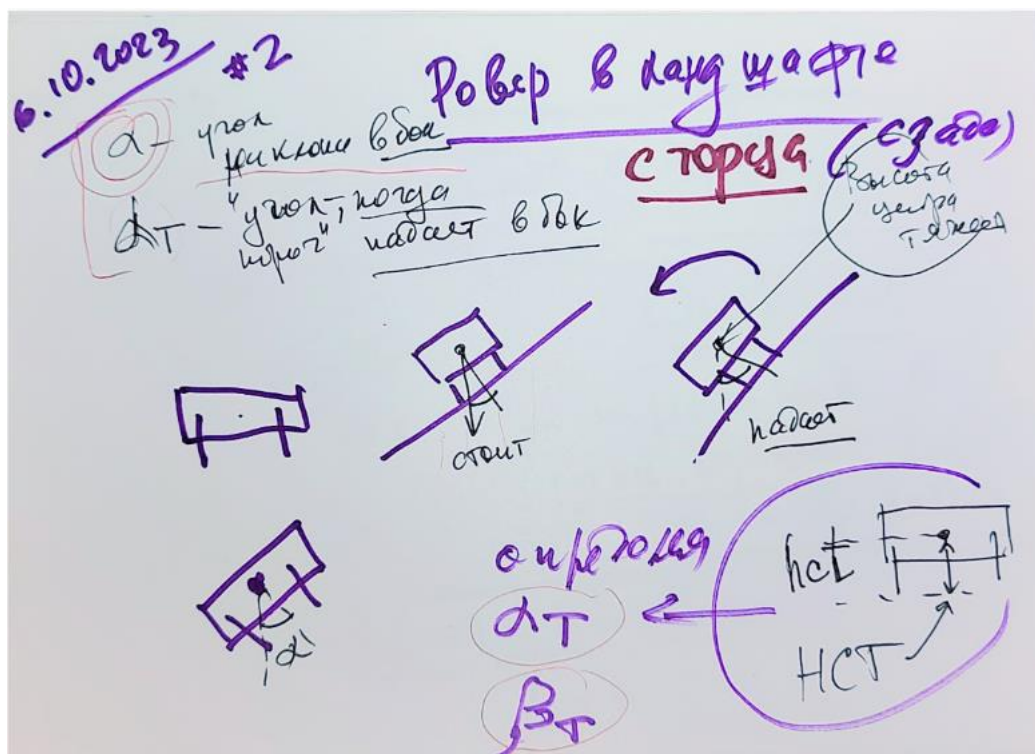
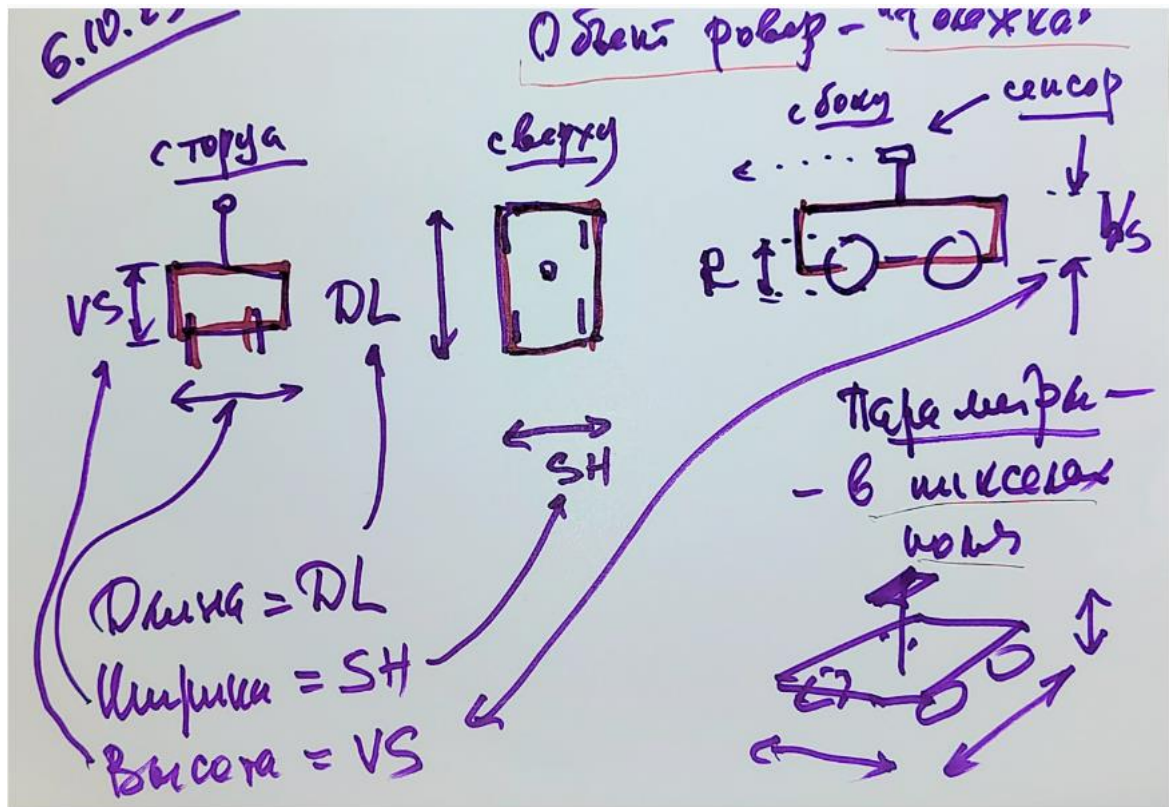
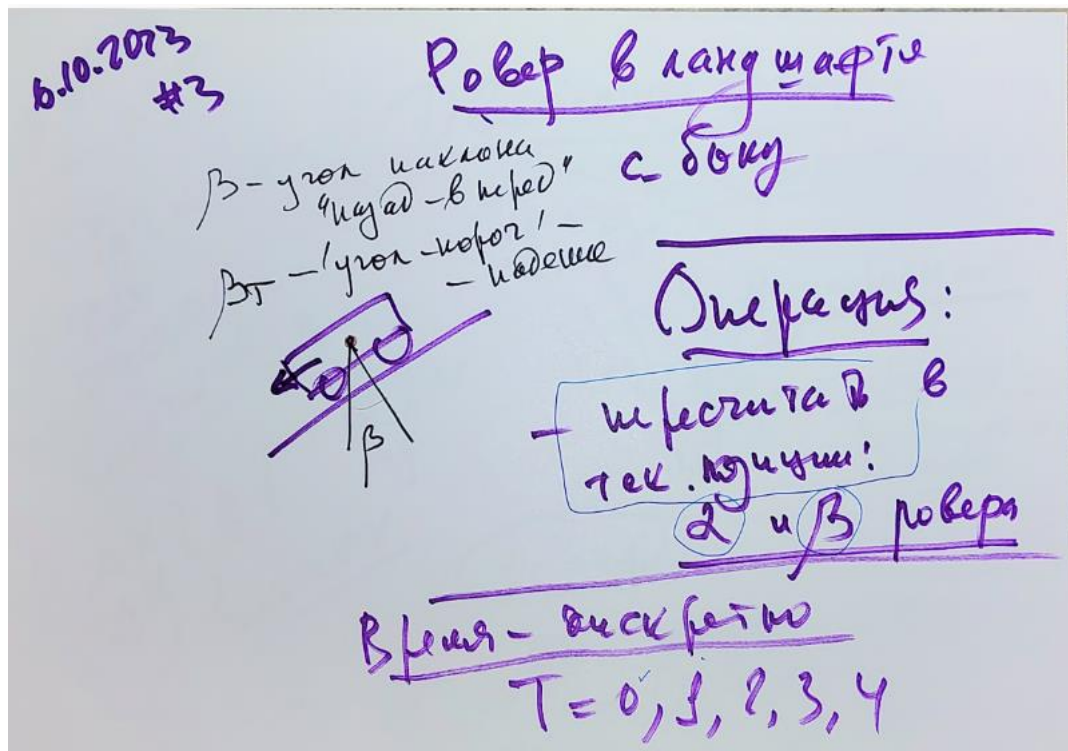


212 – Котелевский – Андрей – сказка по семинару 07.10.23

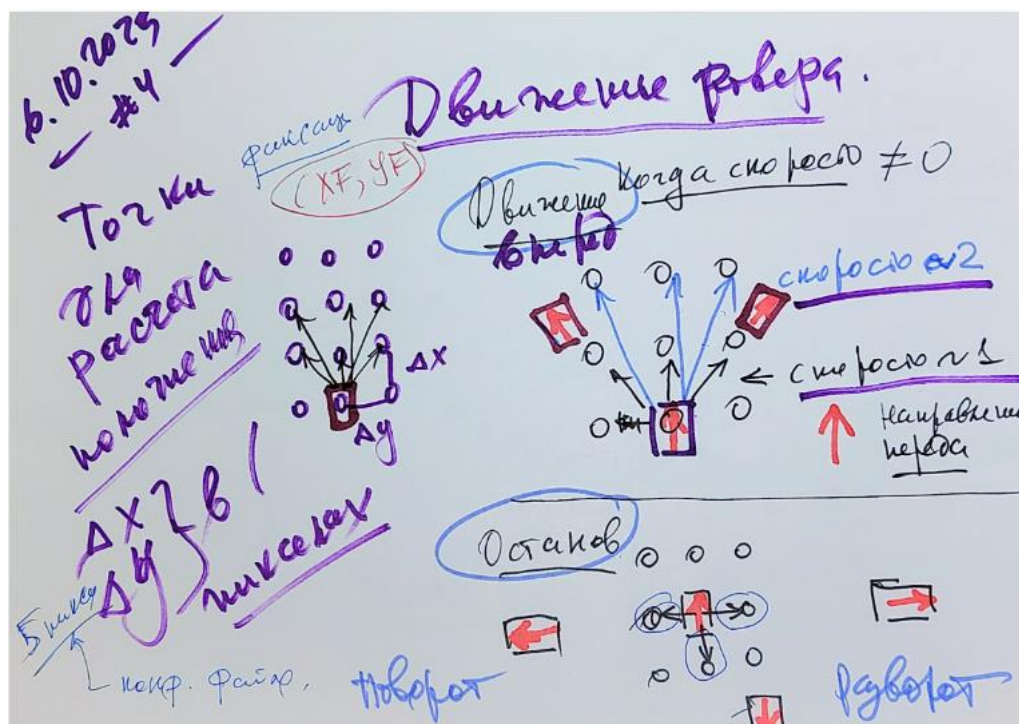
Семинар был снова в записи зума. Вы провели разбор сказок, напомнили про *boundary* и *control*, уточнив некоторые моменты. Далее была разобрана модель ровера (тележки), об этом поподробнее.



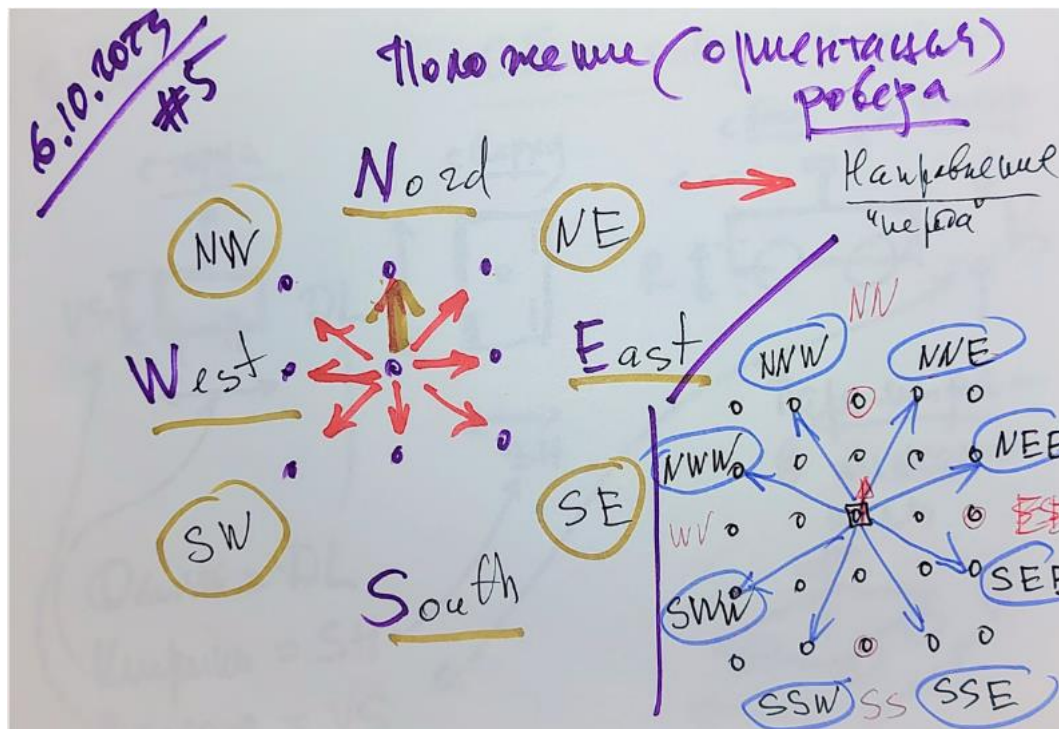
Когда тележка находится в некотором положении, измеряем, на какой угол она наклонена «вниз-вперёд», «вправо-влево». Далее эти значения нужно сравнить с пороговыми.



При движении робота в каждый момент дискретного времени считываем параметры позиции. Тележка движется со скоростями «1» или «2», их размерности - количество пикселей в единицу времени.



Положение рассчитываем в некоторой единичной сетке. При обеих скоростях может двигаться по трём направлениям. В режиме остановки можно делать поворот в три направления.



Используя повороты можем двигаться по обычным ориентационным направлениям и по их промежуточным. При движении запоминаем точки фиксации, чтобы потом нарисовать путь робота в *gnuplot*.

Работа в ГЗ прошла успешно, отчёт отправил.

ДЗ: Реализация модели робота через две недели. Таблица соответствий входа и команды с параметрами.