

Сказка – 23.09.23 – 212 Котелевский Андрей

В видео вы подробно рассказали про модель ровера. Ровером будет овал (на практике квадрат) размера в 9 пикселей. Точки фиксации расположены в отношении $\frac{1}{4}$ по отношению к пикселям. Ходом называем движение ровера от одной точки фиксации до другой. Ровер должен считать углы наклона в точках, в которых находится, учитывая направления, по которым он может двигаться. Также ровер должен содержать параметры, описывающие пиксели, которые он занимает при движении. Ровер должен иметь сенсоры (имеют свои области видимости), считывающие параметры поля, идентифицировать препятствия и изменять маршрут в случае их возникновения, передавая предварительно информацию процессору. Сенсор «смотрит» на пиксели поочередно: сначала 5, потом 7, а далее 9 пикселей; таким образом он обрабатывает 3 массива чисел. Параметры высоты поля задаются числами типа *int*: максимальные высота и длина – 127 и -127 соответственно. Маршрут – набор точек фиксации, по которым проходит ровер, процессор должен построить маршрут за минимальное время.

ДЗ: к 30 октября – ровер, к 6 ноября – процессор.