

## **212-Козлов-Илья-Сказка 07.10.23**

Наше сегодняшнее занятие снова состояло из 2 частей. 1 часть в ГЗ, там было необходимо перенести последнюю версию модели поверхности на сервер, скомпилировать и отправить результат. У меня были небольшие проблемы, избавившись от которых, я смог скомпилировать, запустить код и отправить вам отчет на почту сразу после этого.

Вторая часть занятия: изучить присланные записи. В них в 1 части вы читали сказки и говорили, что так и не так. После чего вы начали рассказывать о том, как ровер должен быть устроен. У ровера должны быть длина, ширина, высота(в пикселях). У ровера в каждый дискретный момент времени есть положение и 2 наклона(в бок и по направлению). Есть критический угол, после которого ровер заваливается. У ровера также есть 2 скорости, перемещение задается  $dx$ ,  $dy$ . Ровер может двигаться в 3 направлениях. Также одной из команд должен быть разворот, который реализуется композицией движения вперед и в стороны.

Команды ровера:

- Ехать со скоростью 1
- Ехать со скоростью 2
- Остановись
- Поворот на 90
- Поворот на 180(разворот)

Домашнее задание:

- к 21.10 реализовать ровер с указанными выше параметрами