

Сказка 07.10.2023

Сегодня у нас было занятие в формате, который включает в себя самостоятельную работу в нашей аудитории, к сожалению, сегодня была очень плохая погода, но нас это не остановило. Также вы посоветовали сходить на фестиваль науки, но такой возможности не представилось, в силу плотного расписания. Желательно было реализовать классы boundary и control, но пока что получилось не очень хорошо. Вкратце расскажу, что усвоил после нашего онлайн занятия, а также затрону тему Дз. С Github всё хорошо, регулярно пополняю все репозитории, там лежит всё что нужно. От сегодняшнего занятия была получена неопишуемая радость.

Выздоровливайте скорее!!!

Ровер и его параметры.

Длина, ширина, высота нашей тележки. Всё делаем в пикселях поля. Также радиус колеса тоже в пикселях. Главная задача правильно поместить тележку в наш ландшафт. Также необходимо учитывать угол наклона, и задать предельное значение угла, при котором тележка всё ещё держится, но при переходе за это значение будет заваливаться (смотрим относительно центра тяжести). После каждого шага необходимо пересчитывать наши углы (мы это делаем в точках фиксации). И соответственно следить за изменением скорости. Также при разных скоростях ровер может двигаться в разные направления. Для разворота полностью останавливаемся и у нас 3 варианта разворота: вправо, влево и назад. Также относительно каждого положения у нас есть ближайшие 8 точек, определяющиеся как в географии. Мы их можем комбинировать, и перескакиваем по точкам фиксации. Потом мы будем указывать в конфигурационном файле две точки, начало и конец трассы соответственно. Также нужно запоминать наш маршрут, чтобы потом была возможность его изобразить.

Дз

- 1) Должна появиться табличка какие команды с параметром и без можно писать в командном файле. Вторая часть таблички какая команда с какими параметрами идет на control от интерфейса.
- 2) Учимся не только писать код, но и читать его.
- 3) Рассказать, как продвигается работа с Github.
- 4) Teampate stl должны появиться в boundary и control.

- 5) Реализацию движения курсора пока можно отложить.
- 6) Через 2 недели необходимо полностью (для начала надо реализовать хотя бы одну из 2 задач, а именно падение и движение) разобраться с ровером.