

212 – Назаров – Захар

Сказка 23.10.2023

Добрый вечер, Михаил Иванович!

Сегодня вышло новое видео про ровер. Вкратце расскажу о чём шло повествование. Речь шла про модель ровера и его атрибуты.

- 1) Теперь ровер это овал-квадрат размером 3 x 3 пикселя.
- 2) Каждые 4 пикселя расположены точки фиксации.
- 3) Ход ровера - движение от одной точки фиксации до другой.
- 4) Точка старта и финиша задаётся в конфигурационном файле
- 5) Процессор должен научиться искать кратчайший путь
- 6) Путь – последовательность точек фиксации
- 7) Процессор должен выдавать команды движения ровера, а также он записывает путь по тикам.
- 8) Параметры и новые технологии ровера:
 - А) Угол/Углы наклона (текущий)
 - Б) Направление движения (всего 9)
 - В) Скорость движения (за один тик)
 - Г) Значение пикселей под ровером
 - Д) Сенсоры (которые управляют дальнейшим движением; у них есть область обзора, сначала первые 5 пикселей, потом 7, потом 9)
 - Е) Максимальная высота это 127, а минимальная -127(т.к. 256).

ДЗ

- 1) Должна быть визуализация траектории движения в Gnuplot
- 2) К 30.10.2023 – реализация ровера
- 3) К 6.11.2023 – воплощение процессора в жизнь.

От сегодняшнего видео было получено много радости.

Выздоровливайте!