

Понетайкин-Сказка-за 23.10.23.

Сегодняшнее занятие состояло из трех записанных роликов, которые включали вступление и две части о ровере. Основные инструкции о ровере включают следующее:

- 1) Ровер перемещается на расстояние 4 пикселей и затем процессор выбирает следующую точку фиксации.
- 2) Центр ровера охватывает площадь 3 на 3 пикселя, и относительно этой области определяется угол наклона модели.
- 3) Ровер может двигаться в 9 различных направлениях.
- 4) Вводятся новые компоненты: сенсор и процессор. Сенсор считывает информацию о местности (5, 7 и 9 пикселей после ровера в направлении движения) и передает ее процессору, который принимает решение о дальнейших действиях и направлении движения в случае препятствия. Процессор также записывает положение центра, углы и направление ровера по тактам.
- 5) Процессор строит маршрут и пытается провести ровер по нему.

Домашнее задание включает переделку ровера до 30 октября и реализацию процессора до 6 ноября.