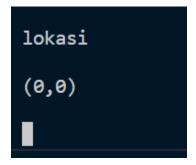
Dokumentasi Tugas Post-day Modul 2

Overview

```
PROGRAM SIMULASI DRONE
Masukkan Perintah (scroll ketas untuk melihat hasil):

lokasi
gerak
gerak_2
undo
redo
save
load
exit
```

User input dengan perintah-perintah yang bisa dipilih.



Program langsung mengeluarkan output yang diminta oleh user.

```
P
INPUT TIDAK VALID
```

Jika inputnya tidak sesuai pilihan akan ada tulisan "INPUT TIDAK VALID" sebagai output.

```
lokasi
(0,0)
exit

PS C:\Coding\Sekuro\Tugas Modul 2>
```

Fitur exit juga disediakan agar user bisa keluar dari program.

Fitur-fitur:

1. lokasi

```
lokasi
(0,0)
```

Memberikan lokasi drone pada saat ini.

2. gerak

```
gerak

Masukkan x dan y:
x: 3
y: 4.5
Drone berhasil digerakkan
```

Menggerakan drone sesuai sumbu-x dan sumbu-y yang didapatkan dari user input yang akan ditambahkan pada sumbu-x dan sumbu-y awal drone.

```
lokasi
(3,4.5)
```

Untuk melihat perpindahannya dapat gunakan fitur lokasi.

3. gerak_2

```
gerak_2

Masukkan v, t, dan sudut:
v: 10
t: 10
sudut: 30
Drone berhasil digerakkan
```

Konsep menggerakan drone nya sama seperti Gerak tetapi Gerak_2 menggerakan drone sesuai kecepatan, waktu, dan sudut yang didapatkan dari user input. Kecepatan akan

dikalikan dengan waktu agar mendapatkan jarak yang akan ditempuh, lalu untuk sumbu-x jarak akan dikalikan cos(sudut) dan untuk sumbu-y jarak akan dikalikan sin(sudut).

```
lokasi
(86,49)
■
```

Sekali lagi, untuk melihat perpindahannya dapat gunakan fitur lokasi.

4. undo dan redo

```
gerak

Masukkan x dan y:
    x: 1
    y: 2
    Drone berhasil digerakkan

lokasi
    (1,2)
    undo

Undo berhasil

lokasi
    (0,0)
```

Undo mengembalikan lokasi drone ke lokasi sebelumnya sekali setelah bergerak.

```
gerak
Masukkan x dan y:
x: 1
y: 2
Drone berhasil digerakkan
lokasi
(1,2)
undo
Undo berhasil
lokasi
(0,0)
redo
Redo berhasil
lokasi
(1,2)
```

Redo mengembalikan lokasi drone ke lokasi sebelumnya sekali setelah undo.

5. save dan load

```
gerak
Masukkan x dan y:
x: 1
y: 2
Drone berhasil digerakkan
save
Data berhasil di save
gerak
Masukkan x dan y:
x: 3
y: 4
Drone berhasil digerakkan
lokasi
(4,6)
save
Data berhasil di save
```

```
Sekuro > Tugas Modul 2 > ≡ Lokasi-terakhir.txt

1 4
2 6
```

Save menyimpan lokasi terakhir drone di file Lokasi-terakhir.txt.

```
O PS C:\Coding> cd "c:\Coding\Sekuro\Tugas Modul 2\" ; if ($?) { g++ Post-day2.cpp -o Post-day2 } ; if ($?) { .\Post-day2 } PROGRAM SIMULASI DRONE
Masukkan Perintah (scroll ketas untuk melihat hasil):

lokasi
gerak
gerak_2
undo
redo
save
load
exit

load
(4,6)
Data berhasil di load
```

Load mengeluarkan yang hasil yang telah di save di file Lokasi-terakhir.txt.

Contoh jalan kode

```
• PS C:\Coding> cd "c:\Coding\Sekuro\Tugas Modul 2\" ; if ($?) { g++ Post-day2.cpp -o Post-day2 } ; if ($?) { .\Post-day2 }
 PROGRAM SIMULASI DRONE
 Masukkan Perintah (scroll ketas untuk melihat hasil):
 gerak
 gerak_2
 undo
 redo
 save
 load
 exit
 lokasi
 (0,0)
 gerak
 Masukkan x dan y:
x: 1
y: 2
Drone berhasil digerakkan
 lokasi
 (1,2)
 gerak_2
 Masukkan v, t, dan sudut:
 sudut: 30
 Drone berhasil digerakkan
 lokasi
 (6,4)
```

```
undo
Undo berhasil
lokasi
(1,2)
redo
Redo berhasil
lokasi
(6,4)
save
Data berhasil di save
load
(6,4)
Data berhasil di load
exit

PS C:\Coding\Sekuro\Tugas Modul 2>
```