

## HANS MORGAN LIE 13022004 URO POSTDAY2

The image shows two screenshots of a C++ program in Visual Studio Code. The top screenshot shows the code for the `save` function and the first part of the terminal output. The bottom screenshot shows the same code with the terminal output scrolled down to show the `SAVE` command and subsequent `LOAD` and `CHECK` commands.

```
16     sumx += v*t*cos(teta*3.14/180);
17     sumy += v*t*sin(teta*3.14/180);
18 }
19
20 void save(int sumx, int sumy){
21     ofstream file("koordinat_drone.txt");
22     if (file.is_open()) {
23         file << sumx << " " << sumy;
24         file.close();
25         cout << "Koordinat berhasil disimpan ke file." << endl;
26     } else {
27         cout << "Gagal membuka file untuk penyimpanan koordinat." << endl;
28     }
29 }
30
```

**Terminal Output (Top Screenshot):**

```
C: > ITB > URO > POSTDAY URO > MODUL 2 > POST DAY MODUL 2 13022004 Hans Morgan Lie URO.cpp > save(int, int)

CHECK
POSISI DRONE SEKARANG DI (0,0)
LOAD
Koordinat berhasil dimuat dari file.
CHECK
POSISI DRONE SEKARANG DI (492,862)
GO 100 200
Masukkan arah x dan arah y: CHECK
POSISI DRONE SEKARANG DI (592,1062)SAVE
Koordinat berhasil disimpan ke file.
PS C:\Users\Hans Morgan> & 'c:\Users\Hans Morgan\.vscode\extensions\ms-vscode.cpptools-1.19.1-win32-x64\debugAdapters\bin\WindowsDebugLauncher.exe' '--stdin=Microsoft-MIEngine-In-wat4m3qv.2if' '--stdout=Microsoft-MIEngine-Out-klui25fz.1an' '--stderr=Microsoft-MIEngine-Error-yrhgg4aw.1lw' '--pid=Microsoft-MIEngine-Pid-0aubfyrz.tr5' '--dbgExe=C:\msys64\ucrt64\bin\gdb.exe' '--interpreter=mi'
Func: GO, GO2, CHECK, SAVE, LOAD, SKIP
```

**Terminal Output (Bottom Screenshot):**

```
SAVE
Koordinat berhasil disimpan ke file.
LOAD
Koordinat berhasil dimuat dari file.
CHECK
POSISI DRONE SEKARANG DI (106,139)
GO -100 20
Masukkan arah x dan arah y:
CHECK
POSISI DRONE SEKARANG DI (6,159)
LOAD
Koordinat berhasil dimuat dari file.
CHECK
POSISI DRONE SEKARANG DI (106,139)
```

GO: Untuk maju dalam kordinat x dan y

GO2: Untuk maju dalam koodinat v,t dan teta

CHECK: untuk cek lokasi sekarang

SAVE: untuk save koordinat yang ada

LOAD: untuk load kordinat yang sebelumnya di save

SKIP: tutup program