

3. Simulazione di Controllo per un Robot Tagliaerba

Specifiche funzionali

Il progetto simula il controllo di un piccolo robot tagliaerba:

- Il robot può muoversi in una griglia rappresentante un giardino.
- L'utente può scegliere una direzione (nord, sud, est, ovest) e far avanzare il robot.
- La posizione del robot è mostrata graficamente sulla griglia.
- Il sistema notifica se il robot esce dai limiti del giardino.