

## DOKUMENTASI

### SIMULASI DRONE BEV C++

Bevinda Vivian (19623228)

#### 1. Overview Singkat

Program ini adalah program simulasi drone. Posisi drone dinyatakan dalam x dan y, drone ini memiliki fitur-fitur seperti lokasi (), gerak(), gerak\_2(), undo(), redo(), save(), load(), exit(), serta drone dapat digerakkan dengan beberapa perintah seperti gerak dan gerak\_2.

#### 2. Interface

```
Program Simulasi Drone Bev
-----
1. Lokasi Drone
2. Gerakkan Drone
3. Gerakkan dengan Kecepatan dan Waktu
4. Undo
5. Redo
6. Simpan Koordinat Terakhir
7. Muat Koordinat Terakhir
8. Keluar
Pilih opsi: █
```

#### 3. Fitur Drone Bev

##### a) Lokasi ()

```
Pilih opsi: 1
Lokasi => (0.00, 0.00)
```

##### b) Gerak ()

```
Pilih opsi: 2
Masukkan perpindahan x: 5
Masukkan perpindahan y: 2
Drone bergerak ke (5.00, 2.00)
```

##### c) Gerak\_2 ()

```
Pilih opsi: 3
Masukkan kecepatan (meter/s): 4
Masukkan waktu (detik): 1
Masukkan sudut theta dari horizontal (derajat): 30
Drone bergerak ke (3.4641, 2)
```

##### d) Undo ()

```
Pilih opsi: 4
Undo berhasil :)
```

##### e) Redo ()

```
Pilih opsi: 5
Redo berhasil :)

Pilih opsi: 5
Tidak dapat melakukan redo :(
Program Simulasi Drone Bev
```

##### f) Save ()

```
Pilih opsi: 6
Koordinat berhasil disimpan!
```

```
Pilih opsi: 1
Lokasi => (7.00, 11.93)
```

```
Program Simulasi Drone Bev
```

```
≡ drone_bev.txt
1 46.1892 34.6067
2
```

PROBLEMS OUTPUT TERMINAL PORTS JUPYTER DEBUG CONSOLE

```
Pilih opsi: 3
Masukkan kecepatan (meter/s): 3
Masukkan waktu (detik): 10
Masukkan sudut theta dari horizontal (derajat): 25
Drone bergerak ke (46.19, 34.61)
Program Simulasi Drone Bev
-----
1. Lokasi Drone
2. Gerakkan Drone
3. Gerakkan dengan Kecepatan dan Waktu
4. Undo
5. Redo
6. Simpan Koordinat Terakhir
7. Muat Koordinat Terakhir
8. Keluar
Pilih opsi: 6
Koordinat berhasil disimpan!
```

g) Load ()

```
Pilih opsi: 7
Koordinat berhasil dimuat!
```

#### 4. Contoh Menjalankan Program

```
Program Simulasi Drone Bev
-----
1. Lokasi Drone
2. Gerakkan Drone
3. Gerakkan dengan Kecepatan dan Waktu
4. Undo
5. Redo
6. Simpan Koordinat Terakhir
7. Muat Koordinat Terakhir
8. Keluar
Pilih opsi: 1
Lokasi => (0.00, 0.00)
```

```
Lokasi => (0.00, 0.00)
Program Simulasi Drone Bev
-----
1. Lokasi Drone
2. Gerakkan Drone
3. Gerakkan dengan Kecepatan dan Waktu
4. Undo
5. Redo
6. Simpan Koordinat Terakhir
7. Muat Koordinat Terakhir
8. Keluar
Pilih opsi: 4
Tidak dapat melakukan undo :(
```

```
Pilih opsi: 2
Masukkan perpindahan x: 3
Masukkan perpindahan y: 4
Drone bergerak ke (3.00, 4.00)
```

```
Pilih opsi: 2
Masukkan perpindahan x: 6
Masukkan perpindahan y: 10
Drone bergerak ke (9.00, 14.00)
```

```
Pilih opsi: 4
Undo berhasil :)
Program Simulasi Drone Bev
-----
1. Lokasi Drone
2. Gerakkan Drone
3. Gerakkan dengan Kecepatan dan Waktu
4. Undo
5. Redo
6. Simpan Koordinat Terakhir
7. Muat Koordinat Terakhir
8. Keluar
Pilih opsi: 1
Lokasi => (3.00, 4.00)
```