

## 1. Fungsi lokasi()

```
-----
PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 1
-----
LOKASI SAAT INI -> (0.00, 0.00)
-----
```

Setelah memilih fungsi lokasi(), ditampilkan koordinat lokasi drone.

## 2. Fungsi gerak()

```
-----
PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 2
-----
Masukkan nilai x (double): █
```

Setelah memilih fungsi gerak(), user diminta memasukkan nilai x.

```
-----
PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 2
-----
Masukkan nilai x (double): 3
Masukkan nilai y (double): █
```

Lalu user diminta menginputkan nilai y.

```
-----
PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 2
-----
Masukkan nilai x (double): 3
Masukkan nilai y (double): 4.5
-----
LOKASI SAAT INI -> (3.00, 4.50)
-----
```

Setelah itu akan ditampilkan posisi setelah melakukan fungsi gerak().

### 3. Fungsi gerak\_2()

```
-----
PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 3
-----
Masukkan nilai v (double): █
```

Setelah memilih fungsi gerak(), user diminta memasukkan nilai v.

```
-----
PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 3
-----
Masukkan nilai v (double): 10
Masukkan nilai t (double): █
```

Lalu user diminta menginputkan nilai t.

```
-----
PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 3
-----
Masukkan nilai v (double): 10
Masukkan nilai t (double): 10
Masukkan nilai theta (double):
```

Lalu user diminta menginputkan nilai theta.

```
-----
PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 3
-----
Masukkan nilai v (double): 10
Masukkan nilai t (double): 10
Masukkan nilai theta (double): 30
-----
LOKASI SAAT INI -> (89.60, 54.50)
-----
```

Setelah itu akan ditampilkan posisi setelah melakukan fungsi gerak\_2().

#### 4. Fungsi undo()

```
-----
PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 4
-----
Undo berhasil
LOKASI SAAT INI -> (3.00, 4.50)
-----
```

Setelah memilih fungsi undo() dan posisi drone pernah dirubah, akan ditampilkan pesan “Undo berhasil” dan posisi drone saat itu. Sebaliknya, akan ditampilkan pesan “Undo gagal”.

```
-----
PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 4
-----
Tidak dapat undo!
LOKASI SAAT INI -> (0.00, 0.00)
-----
```

## 5. Fungsi redo()

```
-----
PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 5
-----
Redo berhasil
LOKASI SAAT INI -> (3.57, 5.79)
-----
```

Setelah memilih fungsi redo() dan tepat sebelumnya user melakukan undo, akan ditampilkan pesan “Redo berhasil” dan posisi drone saat itu. Sebaliknya, akan ditampilkan pesan “Redo gagal”.

```
-----
PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 5
-----
Tidak dapat redo
LOKASI SAAT INI -> (4.44, 6.29)
-----
```

## 6. Fungsi save()

```
-----
                PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 6
-----
Save berhasil
-----
```

Setelah memilih fungsi save(), akan ditampilkan “Save berhasil, dan terbentuk file save.txt yang berisi posisi saat itu.

```
src > save.txt
1  4.43603 6.29
```

## 7. Fungsi load()

```
-----
PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 7
-----
Load berhasil
-----

-----
PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 1
-----
LOKASI SAAT INI -> (4.44, 6.29)
-----
```

Setelah memilih fungsi load(), akan ditampilkan pesan “Load berhasil”. Dan jika kita memilih fungsi “lokasi()”, maka lokasi yang ditampilkan adalah lokasi sesuai yang sudah di save sebelumnya.

## 8. Fungsi exit()

```
-----
PILIH FUNGSI YANG DIINGINKAN
-----
1. lokasi()
2. gerak(double x, double y)
3. gerak_2(double v, double t, double theta)
4. undo()
5. redo()
6. save()
7. load()
8. exit()
-----
MASUKKAN NOMOR FUNGSI: 8
-----
PROGRAM SELESAI
-----
```

Setelah memilih fungsi exit(), akan ditampilkan pesan “PROGRAM SELESAI” dan program selesai.