МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ ЛЬВІВСЬКИЙ НАЦІОНАЛЬНИЙ УНІВЕРСИТЕТ ІМЕНІ ІВАНА ФРАНКА

Факультет прикладної математики та інформатики

Кафедра програмування



ЛАБОРАТОРНА РОБОТА №6

Виконала: студентка групи ПМОм-11 Кравець Ольга

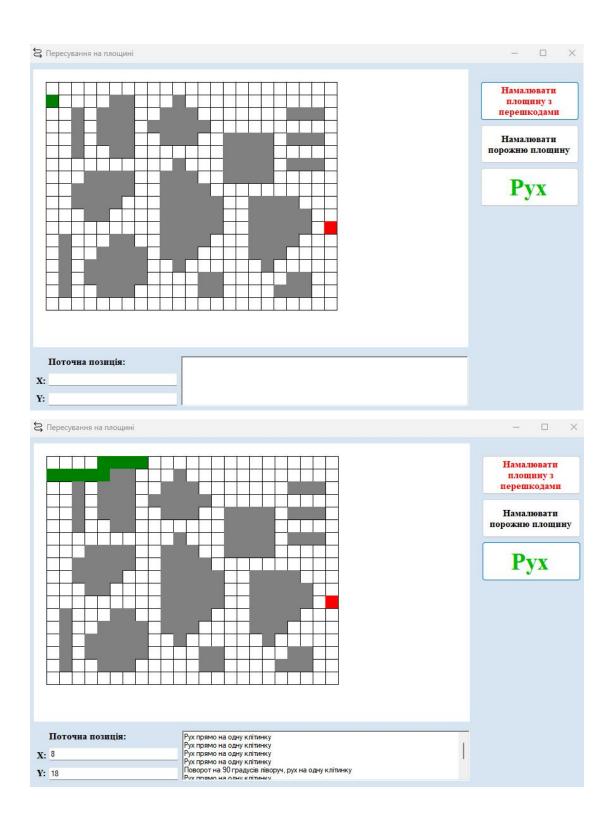
Алгоритми задач пересування на площині. Вступ до роботехніки. Пересування в умовах невизначеності

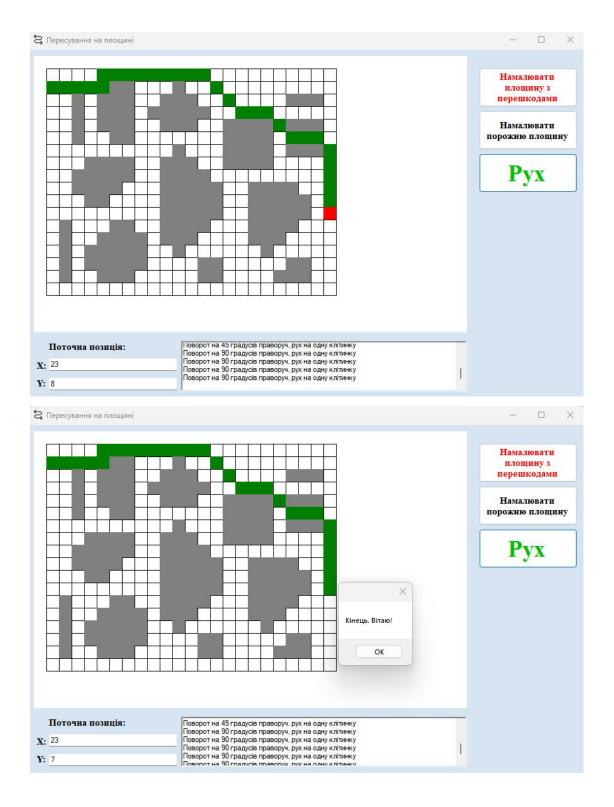
Вхідні дані:

X: 23 Y: 18 Start:[1;17] End:[23;7] [2;2] [2;3] [2;4] [2;5] [2;6] [3;9] [3;10] [3;13] [3;14] [3;15] [3;16] [4;3] [4;4] [4;8] [4;9] [4;10] [4;11] [5;2] [5;3] [5;4]	[6;2] [6;3] [6;4] [6;5] [6;6] [6;9] [6;10] [6;11] [6;13] [6;14] [6;15] [6;16] [6;17] [7;2] [7;3] [7;4] [7;5] [7;6] [7;10] [7;11] [7;13] [7;14] [7;15] [7;16]	[10;8] [10;9] [10;10] [10;11] [10;14] [10;15] [10;16] [11;4] [11;5] [11;6] [11;7] [11;8] [11;9] [11;10] [11;11] [11;12] [11;14] [11;15] [11;16] [11;17] [12;5] [12;6] [12;7] [12;8]	[13;6] [13;7] [13;8] [13;9] [13;10] [13;15] [14;2] [14;3] [14;7] [14;8] [14;9] [15;11] [15;12] [15;13] [15;14] [16;11] [16;12] [16;13] [16;14] [17;5] [17;6] [17;7] [17;8] [17;9]	[18;8] [18;9] [18;11] [18;12] [18;13] [18;14] [19;2] [19;5] [19;6] [19;7] [19;8] [20;2] [20;3] [20;3] [20;6] [20;7] [20;8] [20;9] [20;14] [20;16] [21;2] [21;3] [21;7]
[5;3] [5;4] [5;5]	[7;15] [7;16] [7;17]	[12;7] [12;8] [12;9]	[17;8] [17;9] [17;11]	[21;3] [21;7] [21;8]
[5;8] [5;9] [5;10] [5;11] [5;14] [5;15] [5;16]	[8;3] [8;4] [8;5] [9;15] [10;5] [10;6] [10;7]	[12;10] [12;11] [12;14] [12;15] [12;16] [13;2] [13;3]	[17;12] [17;13] [17;14] [18;4] [18;5] [18;6] [18;7]	[21;12] [21;14] [21;16] [22;12] [22;14] [22;16]

Результат виконання:

BI	lepecyв	ання на	плоц	іниј													- o ×
																	Намалювати площину з перешкодами Намалювати
																	порожню площину
																	Pyx
X:	Поточ	тна поз	виція	ı:													
Y:																	
S 11	ересува	іння на	площ	ині													- 0 X
	11	1					F	_			_		_	-1		1	
					- Si	85 8 .	100			- 85 - 85 - 85					85 - 5		Намалювати площину з перешкодами
20							85									-	Намалювати порожню площину
					83					80		35 3 5			8 - 3		Pyx
		3 85			37	85 81	85	31	82 8	80				0.30	32		1 yx
						85-8-				87			+				
					85	30 TE	85	81	82 8	85		35 3			8		
		1 6				50 D		31.	80 90	55		35 3					
							100										
	3 8		3						87 8	30		35 3					
2500																	
1	гото	на поз	иція														_
10000																	
X: _																	





Архів з кодом програми вкладений до цього звіту.