/\*\*

\* Пазов В.С.

\* Робот может перемещаться в четырех направлениях

\* ("С" - Север, "З" - Запад, "Ю" - Юг, "В" - Восток)

\* и принимать три цифровые команды:

\* 0 - продолжать движение, 1 - поворот направо, 2 - поворот на 180 градусов.

\* Дан символ C - исходная ориентация локатора и целые числа N1 и N2 - две посланные команды.

\* Вывести ориентацию локатора после выполнения этих команд.

\*/

#include <iostream>

using namespace std;

char orient\_controller(char S, int N) {

switch (N)

{

case 0:

switch(S) {

case 'N': S = 'N'; break;

case 'S': S = 'S'; break;

case 'W': S = 'W'; break;

case 'E': S = 'E'; break;

}

break;

case 1:

switch(S) {

case 'N': S = 'E'; break;

case 'S': S = 'W'; break;

case 'W': S = 'N'; break;

case 'E': S = 'S'; break;

}

break;

case 2:

switch(S) {

case 'N': S = 'S'; break;

case 'S': S = 'N'; break;

case 'W': S = 'E'; break;

case 'E': S = 'W'; break;

}

break;

}

cout << "New Direction: " << S;

cout << endl;

return(S);

}

int main() {

char S;

int N;

cout << "Directions:\nN - North\nS - South\nW - West\nE - East";

cout << endl;

cout << "Commands:\n0 - do not change orientation\n1 - rotate to the right\n2 - turn around";

cout << endl;

cout << "Enter starting Direction: ";

cin >> S;

cout << "Starting Direction: " << S;

cout << endl;

cout << "Enter first command: ";

cin >> N;

cout << "First command: " << N;

cout << endl;

S = orient\_controller(S, N);

cout << "Enter second command: ";

cin >> N;

cout << "Second command: " << N;

cout << endl;

S = orient\_controller(S, N);

return 0;

}

