

# Assignment1

## 1. Describe how to do an efficient random grouping for this course or do the roll calling randomly?

編寫程式碼後可利用 dart <https://dartpad.dev/> 去進行有效隨機分組

參考資料:

<http://mde.tw/cp2019/content/%E4%BA%82%E6%95%B8%E5%88%86%E7%B5%84.html>

## 2. Describe how to prepare a portable Python programming system for Windows 10 64bit system to allow one the maintain CMSiMDE website, Pelican blog and Reveal.js presentation on Github?

從 py373 更新到 py382

先新增資料夾 py382(不要放在倉儲裡)

進入 <https://www.python.org/downloads/windows/>

下載 [Windows x86-64 executable installer](#)

將 pip 取消打勾，將路徑選成自己要安裝的位置

之後更改 start.bat <http://mde.tw/cd2020/content/Python.html>

重新啟動並執行

1.python get-pip.py

2.python -m pip install flask flask-cors markdown lxml bs4 pelican leo

結束後可再 Y 槽打 python 及 執行近端 確認是否能正確執行

### 3.What do you need to know

from <http://www.coppeliarobotics.com/helpFiles/index.html> to

implement a four-wheeled robot?

章節: **BubbleRob tutorial**

上學期有利用 v-rep 去進行簡易的機器人作動，包括建立模型，設定參數及組合，傳感器等等，需要十分熟悉軟體才能有效的去操作

章節: **Line following BubbleRob tutorial**

由 BubbleRob tutorial 延伸的教學，知道視覺傳感器的位置參數等設定

章節: **External controller tutorial**

這章節敘述有幾種方法可以控制機器人或仿真：

最方便的方法是編寫一個子腳本來處理給定機器人或模型的行為。

## 章節: Simulation

這章節在講完成後的模擬，在模擬中需要考慮真實操作的狀況。