Отчет по практической работе 1

Вариант 9

Робот перемещается по 2D-сетке. Он начинается с (0, 0), обращенного на север. После каждого перемещения робот поворачивается на 90 градусов по часовой стрелке. Учитывая величину, на которую робот перемещался каждый раз, вы должны рассчитать конечное положение робота.

Ниже представлен код реализации.

const position = [0,0];

//s - север

//v - восток

//u - юг

// z - запад

function move(s, v, u, z) {

if(s && typeof s == "number"){

position[1] += s;

}

if(v && typeof v == "number"){

position[0] += v;

}

if(u && typeof u == "number"){

position[1] -= u;

}

if(z && typeof z == "number"){

position[0] -= z;

}

console.log(`position - ${position}`);

}

Ниже на рисунке 1 представлен результат вызова функции move(20, 30, 10, 40).



Рисунок 1 - результат вызова функции move(20, 30, 10, 40).

Ниже на рисунке 2 представлен результат вызова функции move() после обновление страницы.



Рисунок 3 - результат вызова функции move().

Ниже на рисунке 3 представлен результат вызова функции move(-10, 20, 10) после обновление страницы.



Рисунок 3 - результат вызова функции move(-10, 20, 10).

Ниже на рисунке 4 представлен результат вызова функции move(10,10);

move(0,0,5);



Рисунок 4 - результат вызова функции move(10,10) и move(0,0,5).