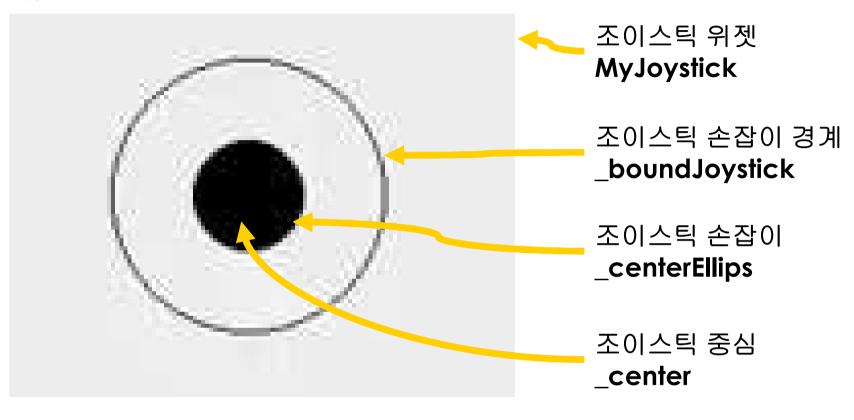
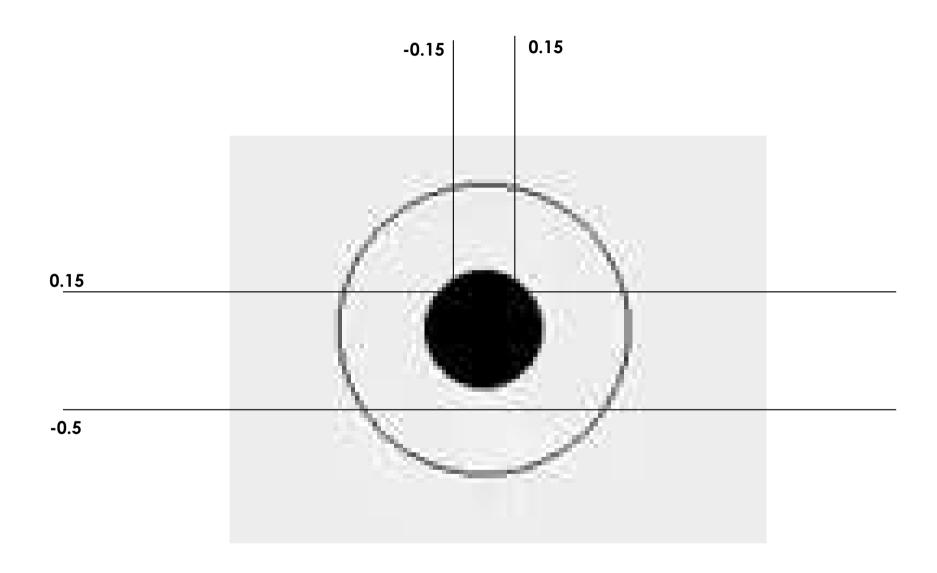
myjoystick.py

myjoystick.py



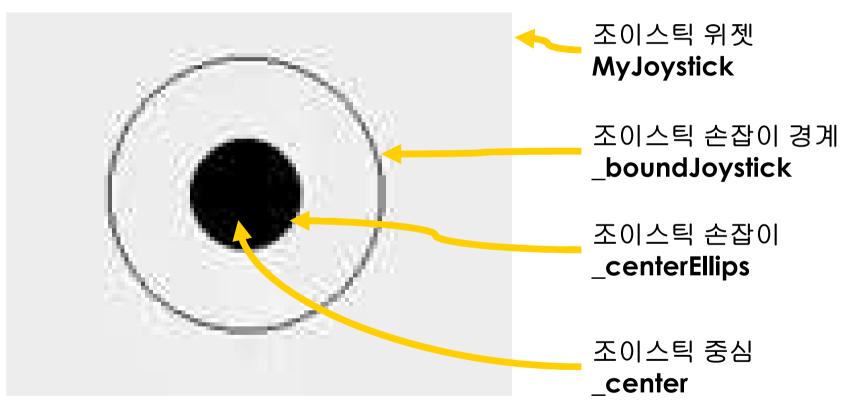


상세분석

파이썬 조이스틱 코딩하기

- ✓ 파이썬 조이스틱 코딩하기
 - □ 조이스틱 모듈 살펴보기 myjoystick.py

myjoystick.py



✓ 초기화

```
# 조이스틱 초기화 함수

def __init__(self, cbJoyPos=None, parent=None):
    super(MyJoystick, self).__init__(parent)
    self.setMinimumSize(200, 200)
    self.movingOffset = QPointF(0, 0)
    self.grabCenter = False
    self.__maxDistance = 50

self.timer = QTimer(self)
    self.timer.setInterval(10)
    self.timer.timeout.connect(self.timeout)
    self.timer.start()

self.cbJoyPos = cbJoyPos

Callback 등록
```

함수포인터 역할 함수명 등록

MouseMoveEvent self.cbJoyPos(self.joystickPosition())

```
# 주기적으로 조이스틱 손잡이 위치를 알려주는 함수

def timeout(self):
    sender = self.sender()
    if id(sender) == id(self.timer):
        if self.cbJoyPos != None :
        self.cbJoyPos(self.joystickPosition())
```

def cbJoyPos(joystickPosition):
 print(joystickPosition)

```
# 조이스틱 손잡이 현재 위치

def joystickPosition(self):
    if not self.grabCenter:
        return (0, 0)
    normVector = QLineF(self._center(), self.movingOffset)
    currentDistance = normVector.length()
    angle = normVector.angle()

distance = min(currentDistance / self.__maxDistance, 1.0)

posX = math.cos(angle*math.pi/180)*distance
    posY = math.sin(angle*math.pi/180)*distance
```

paintEvent

```
# 조이스틱을 그리는 함수
def paintEvent(self, event):
    painter = QPainter(self)
    bounds = QRectF(
        -self.__maxDistance, # 50
        -self.__maxDistance,
        self.__maxDistance * 2,
        self.__maxDistance * 2
    ).translated(self._center())
    painter.drawEllipse(bounds)
    painter.setBrush(Qt.black)
    painter.drawEllipse(self._centerEllipse())
```

paintEvent는 어플리케이션에서 그림을 그리기 위해 사용되는 이벤트 핸들러

```
1.위젯이 처음 생성될 때
```

2.update 메서드가 호출될 때

3.크기가 변경될 때

4.다른 위젯이 위에 덮일 때

paintEvent는 보통 개발자가 오버라이딩(overriding)하여 사용

__centerEllipse, __center, __boundJoystick

```
# 조이스틱 손잡이 영역

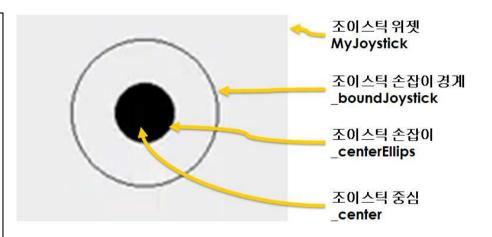
def _centerEllipse(self):
    if self.grabCenter:
        return QRectF(-20, -20, 40, 40).\
    translated(self.movingOffset)
    return QRectF(-20, -20, 40, 40).translated(self._center())

# 조이스틱 중심

def _center(self):
    return QPointF(self.width()/2, self.height()/2)

# 조이스틱 손잡이 움직임 경계 제한

def _boundJoystick(self, point):
    limitLine = QLineF(self._center(), point)
    if (limitLine.length() > self.__maxDistance):
        limitLine.setLength(self.__maxDistance)
    return limitLine.p2()
```



✓ mousePressEvent, mouseReleaseEvent, mouseMoveEvent

```
#조이스틱 손잡이 잡는 함수
def mousePressEvent(self, ev):
  self.grabCenter = self. centerEllipse().contains(ev.pos())
  return super().mousePressEvent(ev)
# 조이스틱 손잡이 놓는 함수
def mouseReleaseEvent(self, event):
  self.grabCenter = False
  self.movingOffset = QPointF(0, 0)
  self.update()
#조이스틱 손잡이 움직이는 함수
def mouseMoveEvent(self, event):
  if self.grabCenter:
    self.movingOffset = self. boundJoystick(event.pos())
    self.update()
  if self.cbJoyPos != None :
    self.cbJoyPos(self.joystickPosition())
```

파이썬 조이스틱 코딩하기 - joystick_pos.py

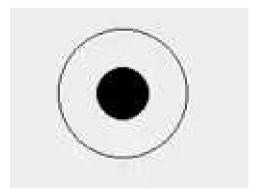
✓ joystic_pos.py - 모듈사용

from PyQt5.QtWidgets import * import sys from myjoystick import MyJoystick def cbJoyPos(joystickPosition): print(joystickPosition) # Create main application window app = QApplication([]) app.setStyle(QStyleFactory.create("Cleanlooks")) mw = QMainWindow() mw.setWindowTitle('RC Car Joystick') mw.setGeometry(100, 100, 300, 200) # Create and set widget layout # Main widget container cw = QWidget() ml = QGridLayout() cw.setLayout(ml) mw.setCentralWidget(cw) # Create joystick joystick = MyJoystick(cbJoyPos) ml.addWidget(joystick,0,0) mw.show() # Start Qt event loop

sys.exit(app.exec_())

콜백 함수, 조이스틱 위치값을 인자로 받아 출력 # 좌표값 X, Y축 -1에서 1 사이

응용프로그램 객체와 주 윈도우 실행 # "Cleanlooks" 스타일을 설정



주 윈도우에 놓일 위젯 생성
mw 메인 윈도우의 중앙에 cw 위젯이 위치하며,
cw 위젯에는 ml 그리드 레이아웃이 적용되어 있습니다.

조이스틱 인스턴스 생성

윈도우를 화면에 표시

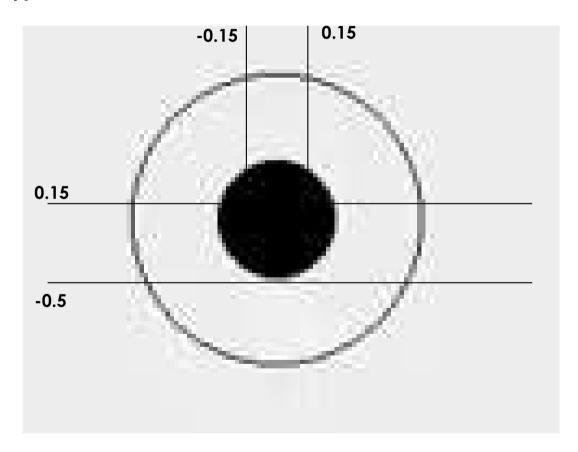
마우스, 키보드, 타이머 등 처리

파이썬 조이스틱 코딩하기

✓ 파이썬 조이스틱 코딩하기

- □ 조이스틱 모듈 살펴보기 myjoystick.py
- □ 조이스틱 테스트하기
 - □ RC카 방향값 얻어오기 joystick_dir.py

```
# 콜백 함수, 조이스틱 위치값을 인자로 받아 출력
def cbJoyPos(joystickPosition):
  # posX, posY는 -1 에서 1 사이
  posX, posY = joystickPosition
  # 자동차 방향
  right, left = -1, -1
  if posY < -0.5:
    right, left = 1, 1
     print('brake')
  elif posY > 0.15:
    if -0.15 \le posX \le 0.15:
       right, left = 0, 0
       print('forward')
    elif posX < -0.15:
       right, left = 1, 0
       print('left')
    elif posX > 0.15:
       right, left = 0, 1
       print('right')
    else: # -0.5 <= posY <= 0.15
       print('stop driving')
```



감사합니다.