Zadania:

Zadanie 1:

- Utwórz konto na GitHub, jeśli jeszcze go nie posiadasz.
- Sklonuj repozytorium przy użyciu polecenia: git clone https://github.com/pgliwny/JWP2.
- Utwórz nową gałąź o nazwie xy_work za pomocą polecenia: git checkout -b xy_work.
- Dokonaj prostej zmiany w repozytorium, a następnie wyślij (push) zmianę na nowo utworzoną gałąź w swoim repozytorium.

Zadanie 2:

Stwórz klasę Vector3D, która będzie reprezentować wektor w trójwymiarowej przestrzeni. Klasa ta będzie zawierać następujące funkcjonalności:

Wymagania dla klasy Vector3D:

1. Inicjalizacja:

Klasa powinna przyjmować trzy argumenty w konstruktorze __init__: x, y i z, które reprezentują składowe wektora.

2. Reprezentacja wektora:

Zaimplementuj metodę __str__, która zwraca string w formacie "Vector3D(x, y, z)" z aktualnymi wartościami składowych.

3. Dostęp do składowych:

Umożliw użytkownikowi klasy odczytywanie i ustawianie wartości składowych x, y, i z.

4. Obliczanie normy (długości) wektora:

Dodaj metodę norm, która obliczy i zwróci długość (normę) wektora, wykorzystując wzór sqrt(x^2+y^2+z^2)

5. Dodawanie wektorów:

Zaimplementuj metodę __add__, która umożliwi dodawanie dwóch wektorów za pomocą operatora +.

6. Odejmowanie wektorów:

Dodaj metodę __sub___, która pozwoli na odejmowanie jednego wektora od drugiego za pomocą operatora -.

7. Mnożenie wektora przez skalar:

Zaimplementuj metodę __mul__, która umożliwi mnożenie wektora przez skalar.

8. Iloczyn skalarny:

Napisz metodę dot, która przyjmuje inny obiekt klasy Vector3D i zwraca iloczyn skalarny wektorów.

9. Iloczyn wektorowy:

Dodaj metodę cross, która przyjmuje inny obiekt klasy Vector3D i zwraca nowy wektor będący iloczynem wektorowym obu wektorów.

10. Sprawdzenie ortogonalności wektorów:

Dodaj metodę statyczną are_orthogonal, która przyjmuje dwa wektory i zwraca True, jeśli są one ortogonalne (ich iloczyn skalarny jest równy 0), lub False w przeciwnym wypadku.

Wskazówki:

- Do obliczenia pierwiastka kwadratowego użyj funkcji sqrt z modułu math.
- Iloczyn skalarny wektorów **a** i **b** w przestrzeni 3D to a_x·b_x+a_y·b_y+a_z·b_z.
- Iloczyn wektorowy wektorów **a** i **b** definiuje się jako wektor **c** o składowych $c_x=a_y\cdot b_z-a_z\cdot b_y$,

$$c_y=a_z\cdot b_x-a_x\cdot b_z$$
,
 $c_z=a_x\cdot b_y-a_y\cdot b_x$.

Zadanie 3:

Przekształć program ox.py na wersję zorientowaną obiektowo.