Vytvořte třidu LocationManager. Tato třída bude mít následující metody:

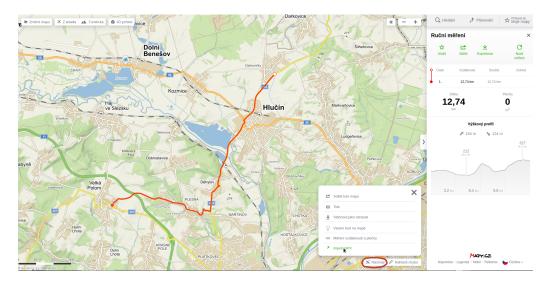
- (0.5b) __init__ : vytvořte instanční proměnnou locations prázdný list, který bude sloužit pro ukládání GPS souřadnic bodů (typ GPSPoint)
- (0.5b) add_location : předejte bod nebo seznam bodů, o který rozšíříte seznam locations (funkce extend vs. append)
- (2b) create_gpx : vytvořte GPX soubor ze seznamu souřadnic. Název souboru bude předán jako parametr funkce. Předpokládejme, že seznam souřadnic vypadá takto: [(49.8, 18.2), (49.9, 18.3)]. GPX soubor má formát XML souboru a vypadá následovně

(1b) get_distance : statická metoda, do které předáte 2 objekty typu GPSPoint a vrátíte vzdálenost v metrech mezi těmito body. Označme lat1 a lon1 souřadnice jednoho bodu, lat2 a lon2 souřadnice druhého bodu. Pak označme $\varphi_1 = \text{lat1}$, $\varphi_2 = \text{lat2}$, $\Delta \varphi = \text{lat2} - \text{lat1}$, $\Delta \lambda = \text{lon2} - \text{lon1}$, vše je nutné převést z úhlů na radiány. Poloměr Země označme R = 6371000 m. Vzdálenost se vypočítá takto:

$$a = \sin^2(\Delta\varphi/2) + \cos\varphi_1 \cdot \cos\varphi_2 \cdot \sin^2(\Delta\lambda/2)$$

$$d = R \cdot 2 \cdot \operatorname{atan2}(\sqrt{a}, \sqrt{1-a})$$

(1b) Soubor locations.dat je binární soubor obsahující čísla typu float a obsahuje GPS souřadnice bodů - vždy 2 po sobě jdoucí čísla patří k jednomu bodu (v souboru se tedy střídá lat1 lon1 lat2 lon2 ...). Načtěte tento soubor, vytvářejte body a ty ukládejte do seznamu locations (použijte metodu add_location). Po načtení všech bodů vytvořte GPX soubor z těchto bodů a vypočtěte uraženou vzdálenost, kterou vypište (součet vzdáleností mezi všemi za sebou jdoucími body). Funkčnost ověříte např. na webu mapy.cz, viz přiložený obrázek.



Obrázek 1: Nástroje - Import GPX