## STŘEDOŠKOLSKÁ ODBORNÁ ČINNOST

# GRAFICKÉ UŽIVATELSKÉ ROZHRANÍ

Vojtěch Boček

Brno 2011

## STŘEDOŠKOLSKÁ ODBORNÁ ČINNOST

Obor SOČ: 18. Informatika

## GRAFICKÉ UŽIVATELSKÉ ROZHRANÍ

Autor: Vojtěch Boček

Škola: SPŠ a VOŠ technická,

Sokolská 1 602 00 Brno

Konzultant: Jakub Streit

Brno 2012

### Prohlášení

Prohlašuji, že jsem svou práci vypracoval samostatně, použil jsem pouze podklady (literaturu, SW atd.) citované v práci a uvedené v přiloženém seznamu a postup při zpracování práce je v souladu se zákonem č. 121/2000 Sb., o právu autorském, o právech souvisejících s právem autorským a o změně některých zákonů (autorský zákon) v platném znění.

V Brně dne: 6.3.2012 podpis:

## Poděkování

Děkuji Jakubu Streitovi za rady, obětavou pomoc, velkou trpělivost a podnětné připomínky poskytované během práce na tomto projektu, a Martinu Vejnárovi za informace o jeho programátoru Shupito.

Dále děkuji organizaci DDM Junior, za poskytnutí podpory.

Také bych chtěl poděkovat panu profesorovi Mgr. Miroslavu Burdovi za všeobecnou pomoc s prací.

Tato práce byla vypracována za finanční podpory JMK.

Anotace

Cílem této práce bylo vytvořit uživatelské prostředí určené k parsování

a zobrazování surových dat posílaných z mikrokontrolérů v robotech, di-

gitálních sondách apod. Hlavní vlastností programu je modulárnost - roz-

dělení na podčásti určené ke specifickým úkonům (Terminál, grafický parser,

vykreslování grafů).

Klíčová slova: parser, analýza dat, program

Annotation

Purpose of this labor is to create graphical user interface for parsing and

displaying raw data sent from embedded devices, robots, digital probes and

other devices which are using microcontrollers. Main feature of this ap-

plication is modularity - it is divided to sub-sections designed for specific

operations (Terminal, graphical parser, graph drawer).

Key words: parser, data analysis, program

## Obsah

$ m \acute{U}vod$	8
Aplikace	8
Moduly	9
Analyzér	10
Shupito	13
Terminál	14
Možnosti dalšího rozšiřování programu	15
Reference	16

#### Úvod

Při stavbě robotů na soutěž Eurobot aj. jsem se setkal s problémem zpracovávání dat z poměrně velkého množství senzorů, které robot obsahuje, a jejich přehledného zobrazování. Nenašel jsem žádný program, který by mi vyhovoval - k dispozici jsou pouze komerční aplikace, které stojí poměrně velké množství peněz, anebo aplikace které dokáží zobrazovat pouze v jednom formátu - typicky graf. Z tohoto důvodu jsem se rozhodl napsat vlastní program.

#### **Aplikace**

Svůj program jsem pojmenoval "Lorris", je vytvořený v C++ a využívá Qt Framework(v4.7)[2], což je multiplatformní framework, který umožňuje spustit aplikaci na více systémech - testoval jsem na Debian Linux (Wheezy, 64bit) a Windows 7.

Program je navrhnutý jako modulární aplikace, aby mohl zastřešit několik samostatných částí, které však mají podobnou oblast použití.

Je licencovaný pod GNU GPLv3 a zdrojový kód je dostupný na Githubu[1].

#### Další použité knihovny

**Qwt** je knihovna pro Qt Framwork obsahující tzv. widgety pro aplikace technického charakteru - grafy, sloucové ukazatele, kompasy a podobně. Ve svojí práci zatím z této knihovny používám pouze graf (v modulu analyzéru), ale v budoucnu bych chtěl použít i některé další součásti.

**QExtSerialPort** poskytuje připojení k sériovému portu a také dokáže vypsat seznam nalezených portů v počítačí.

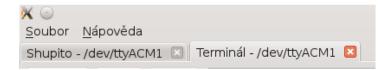
QHexEdit2 je hex editor použitý v modulu programátoru Shupito na zobrazování obsahu paměti. V této knihovně jsem upravoval několik málo drobností, týkajících se především vzhledu.

## Moduly

Každý modul se otevírá v samostatné záložce, přičemž je možné mít otevřeno více stejných modulů zároveň, a aby více modulů sdílelo jedno připojení (např. Teminál a Analyzér, oba pracující s jedním sériovým portem).

#### Současné moduly

- Analyzér zobrazování dat v grafických widgetech, hlavní část práce.
- Shupito rozhraní pro obsluhu programátoru "Shupito" [3]
- Terminál terminál pro sériový port s podporou bootloaderu pro čipy ATmega[4].



Obrázek 1: Záložky modulů

#### Analyzér



Obrázek 2: Modul analyzér

Tento modul parsuje data přicházející sériovou linkou a zobrazuje je v grafických "widgetech". Zpracovaná data je možné uložit a později zase v programu otevřít. Předpokládá se, že data mají formát packetů.

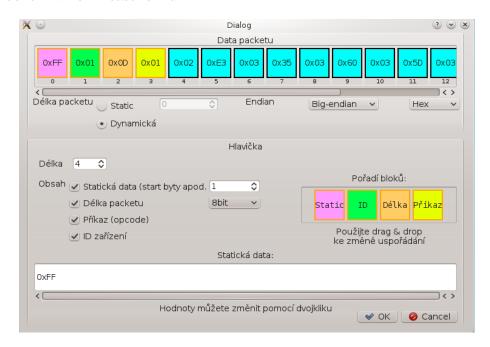
Struktura dat se nastavuje v samostatném dialogu, kde je možno nastavit délku packetu, jeho endianess[5], přitomnost hlavičky a její obsah statická data ("start byte"), délka packetu(pokud je proměnná), příkaz a ID zařízení. Podle příkazu a ID zařízení je možno později data filtrovat.

Po nastavení struktury se přijatá data začnou po packetech zobrazovat v horní části okna, a v pravé části se zobrazí sloupeček s dostupnými zobrazovacími widgety. Widgety se dají pomocí drag&drop principu "vytahat" na plochu v prostřední části okna. Data se k widgetu přiřadí taktéž pomocí drag&drop, tentokrát přetažení prvního bytu dat na widget.

Poté widget zobrazuje data tohoto bytu, nebo tento byte bere jako první, pokud jsou data delší. Aby bylo možné zpětně poznat který byte je k widgetu přiřazen, je po najetí myši na widget červeně zvýrazněn.

Nastavení widgetu (jeho jméno, u čísla např. jeho datový typ apod.) jsou přistupná v kontextovém menu po pravém kliknutí myší na widget. Widgety je taktéž možné "uzamknout", aby nebylo možné je zavřít, měnit jejich pozici a velikost.

Aplikace si také přijatá data ukládá - navigace je umožněna posuvníkem a boxem v horní části okna.



Obrázek 3: Dialog nastavení struktury dat



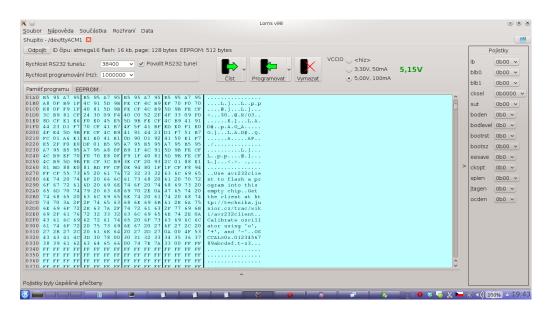
(a) Seznam widgetů



(b) Přiřazení dat pomocí drag&drop

Obrázek 4: Widgety

#### Shupito

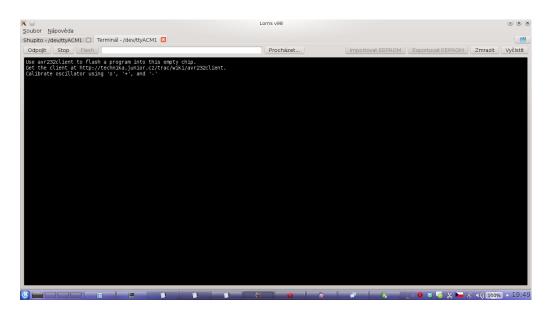


Obrázek 5: Modul Shupito

Shupito je programátor mikročipů vytvořený Martinem Vejnarem. Do-káže programovat mikrokontroléry pomocí ISP, PDI \*DOP: zeptat se martina co všechno to zvládá\*.

Modul v mojí práci dokáže programátor Shupito obsluhovat - nastavovat výstupní napětí, číst a programovat paměť čipů (flash i EEPROM) a číst a měnit pojistky. Jako výstupní i vstupní data používá soubory ve formátu Intel HEX32[6]. Shupito dokáže pracovat také jako RS232 tunel, i tuto funkci program podporuje - aktivní tunel se zobrazí jako další typ připojení a je možné ho využívat v ostatních modulech. Komunikace s programátorem je naportována z oficiálního ovládacího programu[4], který je však dostupný pouze pro MS Windows.

#### Terminál



Obrázek 6: Modul terminál

Klasický terminál - zobrazuje data přijatá přes sériový port a posílá stisky kláves, obohacený o podporu bootloaderu pro mikrokontroléry AVR ATmega(bootloader byl taktéž napsaný Martinem Vejnarem), který umožňuje jejich programování přes RS232 linku. Informace o protokolu bootloaderu jsem získal z oficiálního programu určeného k programování přes tento bootlodaer, avr232client[4].

## Možnosti dalšího rozšiřování programu

Díky modulárnosti programu je možné poměrně jednoduše vytvořit další moduly, například modul pro ovládání robota přes bluetooth pomocí joysticku apod. Je také možné přidat další typy připojení - například socket, pokud jsou data nejdříve zpracována nějákým jiným programem.

Co se týče Analyzéru, je možné přidat další widgety - mám v plánu implementaci QtScriptu[7], který podstatně rozšíří možnosti parsování dat.

#### Reference

- [1] GIT repozitář Lorris
  https://github.com/Tasssadar/Lorris
- [2] Qt Framework Cross-platform application and UI framework http://qt.nokia.com/ (Stav ke dni 28.1.2012)
- [3] Shupito Programátor http://shupito.net/ (Stav ke dni 28.1.2012)
- [4] avr232client http://technika.junior.cz/trac/wiki/avr232client (Stav ke dni 28.1.2012)
- [5] Endianness
  http://en.wikipedia.org/wiki/Endianness (Stav ke dni 28.1.2012)
- [6] Intel HEX http://en.wikipedia.org/wiki/Intel\_hex (Stav ke dni 28.1.2012)
- [7] QtScript http://developer.qt.nokia.com/doc/qt-4.7/qtscript.html (Stav ke dni 28.1.2012)