Sprawozdanie do projektu 1 Alexander Krasovskiy Aleksander Kaluta

Wstęp

W niniejszym sprawozdaniu opisane zostało rozwiązanie projektu 1, które dotyczyło zaimplementowania modelu poruszającego się ramienia. Rozwiązanie projektu opisywane w tym sprawozdaniu spełnia wszystkie wymagania podstawowe i wymagania dodatkowe a), połowe b) oraz c).

Organizacja projektu

Kod źródłowy zawierający implementację modelu poruszającego się ramienia wraz graficznym interfejsem użytkownika dostępny jest w udostępnionym pliku Lab2.zip. W folderze graphics zostały umieszczone grafiki używane w implementacji zadania.

Rozwiązanie

Ramię składa się z trzech segmentów i węzłów, a na końcu ostatniego segmentu znajduje się manipulator M w formie chwytaka.

```
self.vertices = (M, w3, w2, w1)
```

Pierwszy węzeł jest zaczepiony stale w punkcie w1 (0,0)

```
manipulator = Manipulator((0, 0), (0, 20), (0, 40), (0, 70))
```

Program demonstruje ciągły ruch w zakresie możliwym do manipulacji w kontrolce tekstowej. Startowo każdy węzeł porusza się po kątach w zakresie [-180, 180] stopni.

```
Entry(self.window, bg="#FFFFFF", fg="#000000", textvariable=self.lim3min, Entry(self.window, bg="#FFFFFF", fg="#000000", textvariable=self.lim3max,
```

```
117
               try:
                   angle lims = [
118
                       (self.lim1min.get(), self.lim1max.get()),
119
                       (self.lim2min.get(), self.lim2max.get()),
120
                       (self.lim3min.get(), self.lim3max.get()),
121
                       (self.lim4min.get(), self.lim4max.get()),
122
123
                   for lim in angle lims:
124
                       assert \lim[0] \ll 0 and \lim[1] \gg 0
125
126
                   manipulator.angle limits = angle lims
127
```

```
if params is None:
    params = [
        tuple([(-180, 180)] + [(-180, 180) for _ in range(len(self._rotate) - 1)]),
        else:
        assert len(params) == 1
        assert len(params[0]) == len(self._rotate)
        self.angle_limits = params[0]
```

Każdy segment ma ustaloną długość. którą można zmieniać poprzez suwak dostępny w okienku tk. Dla przykładu suwak s1 oddaje zmienną zmiennoprzecinkową self.scale0

Następnie tą zmienną używa w funkcji scale

```
101 try:
102 if self.scale0.get() != 1:
103 manipulator.scale(0, self.scale0.get())
104 except TclError:
105 pass
```

Funkcja scale zmienia element listy _scale o indeksie zero na zmieniony przez suwak współczynnik.

Kolejnie funkcja _eval_scaled_points oddaje przeskalowany wektor V.

```
117
       def eval scaled points(self, V):
118
119
            for i in range(1, len(V)):
               vec x = V[i][0] - V[i - 1][0]
120
                vec y = V[i][1] - V[i - 1][1]
121
                vec x = vec x * self. scale[ i - 1] - vec x
122
                vec y = vec y * self. scale[ i - 1] - vec y
123
                for j in range( i, len(V)):
124
                   V[j][0] += vec x
125
                   V[j][1] += vec y
126
127
            return V
```

Analogicznie prędkość rotacji segmentów można zmienić poprzez kontrolkę spinbox. Dla przykładu pierwszy spinbox oddaje zmienną całkowitą self.rotate0.

```
Spinbox(self.window, textvariable=self.rotate0,

self.rotate0 = IntVar()
```

Następnie tą zmienną używa w funkcji rotate

```
80 try:
81 if self.rotate0.get() != 0 and abs(self.rotate0.get()) <= 90:
82 manipulator.rotate(0, self.rotate0.get())
83 except TclError:
84 pass
```

Funkcja scale działa jedynie na element o indeksie 0 listy _rotate, gdy kontrolka checkbutton jest włączona, a w innych sytuacjach zmienia element listy _rotate o wybranym indeksie na zmieniony przez spinbox kąt. Gdy kąt jest równy 180 zmienia wartość na -180, przez co zachowuje swoją orientację.

```
def rotate(self, vert_num, angle):
    if self.lock and vert_num > 0:
        return
    self._rotate[vert_num] += angle
        min_r, max_r = self.angle_limits[vert_num]
    self._rotate[vert_num] = min(max_r, max(min_r, self._rotate[vert_num]))
    if abs(self._rotate[vert_num]) >= 180:
        self._rotate[vert_num] = -self._rotate[vert_num]
```

Funkcja rotate_around_point obraca punkt względem danego punktu.

```
@staticmethod
53
54
         def rotate around point(xy, radians, origin=(0, 0)):
             """Rotate a point around a given point.
56
             x, y = xy
             offset x, offset y = origin
             adjusted x = (x - offset x)
             adjusted y = (y - offset y)
             cos rad = cos(radians)
61
62
             sin rad = sin(radians)
             qx = offset x + cos rad * adjusted x + sin rad * adjusted y
63
             qy = offset y + -sin rad * adjusted x + cos rad * adjusted y
64
             return [qx, qy]
```

Funkcja evalrotated_points obraca wektor o dany kat z listy _rotate.

Funkcja _eval_vertices skaluje obrócony wektor.

Funkcja loadAssets wczytuje grafiki

```
def loadAssets(self):
    self.hand = pygame.image.load(Manipulator.graphics_path + Manipulator._hand)
    self.arm = pygame.image.load(Manipulator.graphics_path + Manipulator._arm)
```

Funkcja rotate_surface obraca daną powierzchnię wokół punktu.

```
@staticmethod

def rotate_surface(surface, angle, pivot, offset):

"""Rotate the surface around the pivot point.

Args:

surface (pygame.Surface): The surface that is to be rotated.

angle (float): Rotate by this angle.

pivot (tuple, list, pygame.math.Vector2): The pivot point.

offset (pygame.math.Vector2): This vector is added to the pivot.

"""

rotated_image = pygame.transform.rotozoom(surface, -angle, 1)

rotated_offset = offset.rotate(angle)

rect = rotated_image.get_rect(center=pivot + rotated_offset)

return rotated_image, rect
```

Funkcje _draw_arm oraz _draw_hand definiują wartości potrzebne do rysowania segmentów.

```
destaticmethod
def _draw_arm(surface: pygame.Surface, V1, V2, arm_width, arm=None, ):
    if arm is None:
        pygame.draw.line(surface, "black", V1, V2)
    else:
        angle = Manipulator.angle(V1, V2)
        dist = Manipulator.distance(V1, V2)
        arm = pygame.transform.scale(arm, (arm_width, dist * 1.1))
        surface.blit(*Manipulator.rotate_surface(arm, angle * 180 / math.pi, V1, pygame.math.Vector2(0, -dist / 2)))

def _draw_hand(self, surface: pygame.Surface, V, V1, hand_width, hand=None):
    if hand is None:
        pygame.draw.line(surface, "blue", V, V1)
    else:
        self._draw_arm(surface, V, V1, hand_width, hand)
```

Funkcja draw rysuje po kolei wszystkie segmenty.

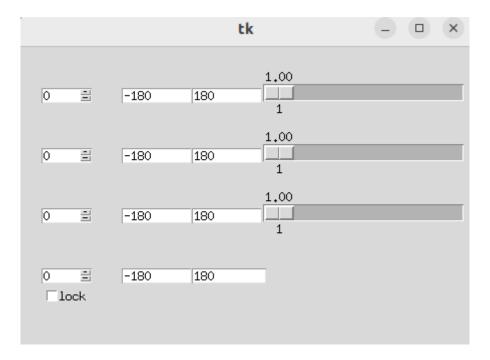
```
def draw(self, surface: pygame.Surface):
    vertices = self._eval_vertices()
    for _i in range(1, len(vertices)):
        | Manipulator._draw_arm(surface, vertices[_i - 1], vertices[_i], Manipulator.arm_width, self.hand)

v1 = vertices[3]
    sc = [vertices[2][0] - v1[0], vertices[2][1] - v1[1]]

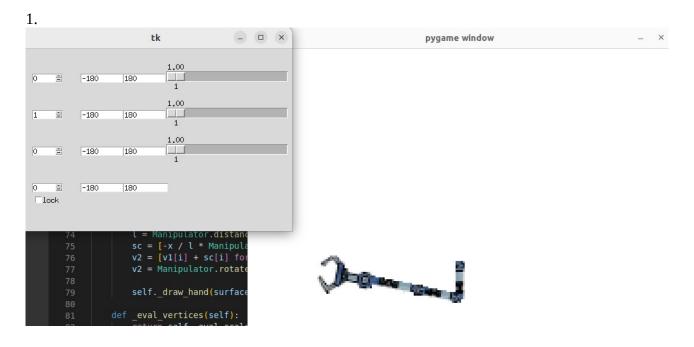
l = Manipulator.distance((0, 0), sc)
    sc = [-x / l * Manipulator.hand_width * Manipulator.hand_ratio for x in sc]
    v2 = [v1[i] + sc[i] for i in range(len(v1))]
    v2 = Manipulator.rotate_around_point(v2, self._rotate[3] / 180 * math.pi, v1)

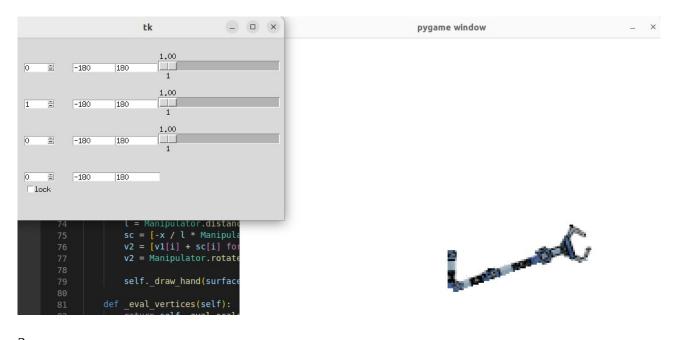
self._draw_hand(surface, v1, v2, Manipulator.hand_width, self.arm)
```

Klasa ManipulatorGUI tworzy kontrolki ułatwiające korzystanie z programu.



Przykładowe rozwiązania układu:





2.

