PyVerm Entwurf

Version 0

Station

- + standpoint: Point + orientation: float + targetlist: list
- + __init__(self, standpoint=None)
 Initialisiert die Station
- + add_target(self, point, richtung, distance) fügt einen Anschluss hinzu
- + abriss(self, report=True): berechnet den Abriss (Ori) für die Station
- + free_station(self, report=True):
 berechnet Abriss und Standpunkt der Station

weitere notwendige Methoden:

- + aufnahme(self)
 um neue Punkte aufzunehmen
- + stakeout(self) um Punkte abzustecken
- + schnurgeruest(self)
 um relativ zu Achse Abzustecken

Point

- + y: float
- + x: float
- + z: float
- + number: string
- + __init__(y,x,z): erstellt das Punkt Objekt
- + __getitem__(self, key): wenn key = 0 get self.x etc, imitiert ein tuple

PointDatabase

- + \$number: Point werden Situativ erstellt
- + __init__()
- + add_point(number, y, x, z)
 erstellt Punkt Objekt in
 der Variable self.\$number
- + __getitem__(self, number):
 gibt das Punktobjekt in
 self \$number zurück
- + to_csv(self, filename) exportiert Punkte in csv
- + to_koo(self, filename)
 exportiert Punkte in koo
- + from_csv(self, filename) importier Punkte aus csv
- + from_koo(self, filename)
 importier Punkte aus koo

Orthogonal (evtl. keine Klasse) weitere notwendige Methoden: + absteckung() + aufnahme() + helmert_transformation() + lot()

Schnitte (keine Klasse) weitere notwendige Methoden: + gerade_gerade() + gerade_kreis() + kreis_kreis() evtl noch Klotoide

Diverses (keine Klasse)

- + distance(point_1, point_2)
 berechnet Distanz zwischen
 zwei Punkten
- + azimut(point_1, point_2) berechnet Azimut zwischen zwei Punkten

weitere notwendige Methoden:

- + distanzreduktion()
 Reduktion einer Distanz ins
 Koordinatensystem
- + flaechenberechnung()

 Berechnen der Fläche aus
 Punkten inkl. Bogensegmenten
- + Polygonzug()
 berechnen eines Polygonzuges

Kreis (keine Klasse)

weitere notwendige Methoden:

- + 3points()
- + 2points_1line()
- + 1point_1line()
- + pfeilhoehe()
- + radius()
- + tangenten()
- + bogenteile()
- + elemente()