# GYMNÁZIUM S JÍROVCOVA

# MATURITNÍ PRÁCE

Protokoly TCP/IP

Alex Olivier Michaud

vedoucí práce: Dr.rer.nat. Mgr. Michal Kočer

Prohlášení	
Prohlašuji, že jsem tuto práci vypracoval samostatně s vyznačením	ı všech použitých pra-
menů.	promisely out pro-
V Českých Budějovicích dne podpis	Alex Olivier Michaud

## Abstrakt

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetuer id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

## Klíčová slova

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetuer id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

## Poděkování

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

## Obsah

1	Zá	klady	komunikace aplikací na úrovni TCP/IP	2
1	Pro	tokoly	TCP/IP	3
	1.1	histori	ie TCP/IP	Ş
	1.2	Základ	ly komunikace aplikací na úrovni TCP/IP	3
	1.3	Princi	py TCP/IP	4
	1.4	Vrstva	a síťového rozhraní	4
	1.5	Síťová	i vrstva	Ę
	1.6	Transp	portní vrstva	Ę
	1.7	Aplika	nční vrstva	6
		1.7.1	Realční vrstva	6
		1.7.2	Prezentační vrstva	6
		1.7.3	Aplikační vrstva	7
	1.8	Slovní	k protokolů a technologií	7
		1.8.1	I2C	7
		1.8.2	Wi-Fi	8
		1.8.3	ARP	8
		1.8.4	IP	(
		1.8.5	TCP	10
		1.8.6	DHCP	10
		1.8.7	JSON	11
II	N	ávrh	aplikačního protokolu rodiny TCP/IP	12
	1.9	Imple	mentace protokolu	13
	1.10	Popis	vybraných nástrojů pro řešení	14

	1.10.1 Python	14			
	1.10.2 MicroPython	14			
	1.10.3 Raspberry Pi Pico W	14			
	1.10.4Tříosý akcelerometr GY-291 s ADXL345	15			
	1.10.5 Modul socket	16			
	1.10.6 Modul network	17			
	1.10.7 Modul json	17			
	1.10.8 Moduly machine a ADXL345	17			
	1.10.9 Modul random	18			
	1.10.10 Modul pygame	18			
	$1.10.11\mathrm{Modul}$ multiprocessing	19			
	1.11 Popis řešení	19			
	1.11.1 Server	19			
	1.11.2 Client	22			
	1.11.3 diskuze řešení	23			
	1.12 Využití dat	24			
	1.12.1 Návrh videohry	24			
	1.12.2 Popis videohry	24			
	1.12.3 Popis řešení videohry	24			
	1.12.4 diskuze videohry	27			
Bi	bliografie	34			
Př	ílohy	36			
A	A Zdrojový kód serveru				
В	Zdrojový kód clienta	39			
$\mathbf{C}$	Zdrojový kód videohry	40			

## Úvod

Komunikace je základním aspektem moderních technologií a protokol TCP (Transmission Control Protocol) je jedním z klíčových protokolů, které umožňují tuto komunikaci. V této práci se budeme zabývat základy komunikace na úrovni TCP/IP a zaměří se na jeho praktické využití.

První část práce poskytne přehled základů komunikace a úlohy protokolů při usnadňování komunikace.

V další části popíšeme návrh a vývoj vlastního aplikačního protokolu, který je založen na rodině protokolů TCP/IP. Půjde o vývoj jednoduchého aplikačního protokolu, který je určen k usnadnění komunikace mezi mikropočítačem a osobním počítačem.

Hlavní část práce bude zaměřena na praktickou implementaci navrženého protokolu na konkrétním scénáři síťové komunikace. K tomu bude použit mikropočítač a osobní počítač, aby se demonstrovala funkčnost protokolu v reálném prostředí.

Na závěr bude provedeno zhodnocení navrženého protokolu, diskutovány jeho silné stránky a omezení a navrženy směry dalšího výzkumu a vývoje.

Cílem této práce je přispět k pochopení protokolu TCP a jeho praktickému použití na konkrétním komunikačním scénáři, má být prakticky zaměřená a pomoci studentům získat hlubší znalosti o protokolech TCP.

# Část I

Základy komunikace aplikací na úrovni TCP/IP

## 1 Protokoly TCP/IP

## 1.1 historie TCP/IP

V roce 1966 se povedlo v USA Bobu Taylorovi úspěšně sehnat finance od Charlese Marii Herzfelda, ředitele ARPA, 1 na projekt ARPANET, který měl umožnit přístup k počítačům na velké vzdálenosti. V dalších třech letech se rohodlo o počátečních standardech pro identifikaci, autentizaci uživatelů, přenos znaků a kontrolu a roku 1969 byl ARPANET poprvé použit firmou BBN. Při dalším výzkmu a pokusech o vytvoření nového modelu ARPANET, dva vědci Robert Elliot Kahn a Vinton Gray Cerf vytvořili nový model, kde hlavní zodpovědnost za spolehlivost byla předána uživateli místo sítě. Tímto roku 1974 vznikl nový protokol Transmission Control Program, který byl vydán v RFC<sup>2</sup> 675 s názvem Specification of Internet Transmission Control Program, avšak tato verze nebyla funkční až do roku 1981, kdy byla zprovozněna verzí 4. Je standardizována pomocí RFC 791 - Internet Protocol(IP) a RFC 793 Transmission Control Protocol(TCP).

TCP i IP, prošlo s postupem času velkým vývojem, kdy vznikalo stovky aktualizací. Například roku 1994 vzniklo Internet Protocol next generation (IPng), který zavádí IP verzi 6. Nyní se aktivně používá 10+ variant TCP na Linuxu. MacOS a Windows je má zavedeno jako výchozí nastavení. [8] [65] [57] [26] [9] [59] [60]

## 1.2 Základy komunikace aplikací na úrovni TCP/IP

TCP/IP je rodina protokolů, která umoňuje komunikaci uzlů<sup>3</sup> a to pomocí end-to-end<sup>4</sup> principu a specifikováním toho jak by data měla být připravena, adresována, přenášena,

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Nyní známo jako DARPA(Defense Advanced Research Projects Agency) je výkonná moc ministerstva obrany Spojených států amerických, které je pověřena vývojem technologií pro vojenské účely

<sup>&</sup>lt;sup>2</sup>žádost o komentáře - označuje dokumenty popisující internetové protkoly

 $<sup>^3{\</sup>rm bod}$ přerozdělení nebo koncový bod komunikace

 $<sup>^4 \</sup>mathrm{snaží}$ se o to, aby důležité role sítě byly řešeny konečným úzlem

směrována a přijmána. Tyto protokoly jsou nejčastěji děleny do čtyř úrovní Link, Internet, Transport a Application. [61][10][40]

## 1.3 Principy TCP/IP

TCP/IP stojí na několika zásadních principech jako client-server, encapsulace, stateless a robustnost.

Client-server princip je vztah kde jeden úzel požádá o službu nebo prostředek druhý úzel. V TCP/IP modelu je uživatel client(je mu poskytována služba) a další počítač je server.

Encapsulace je prncip, který používá abstraktní dělení TCP/IP do čtyř úrovní. V každé takové úrovni se k původním datům přidávají další data, tak aby mohli být odeslány přes síť. Opačný proces, kdy uživatel se snaží dostat data se nazývá deencapsulace

Rodina TCP/IP protokolů je nazývána jako stateless. Tento princip říká, že jakákoliv žádost o službu od uživatele je nazávislá na té předchozí. Toto umožňuje lepší plynulost sítě, jelikož síťové cesty mohou být používány nepřetržitě.

Robustnost je princip, který dbá na to, aby uživatel neposílal žádné data, které by mohli způsobit problém druhému uživateli při procházení TCP vrstvami. Zároveň se snaží předvídat vše co dostane od druhého uživatele, co by mohlo způsobit problém a s případnými problémy nakládá liberálně. [43] [61] [22] [35] [11] [17]

## 1.4 Vrstva síťového rozhraní

Vrstva síťového rozhraní je nejnižší úroveň TCP/IP, dělí se na další dvě podkategorie, a to fyzická a logická. Na fyzické úrovni jsou všechna zařízení, kabely a etc., která konkrétně posílají bity. Protokoly na této úrovni jsou standardizovány IEEE<sup>5</sup>, například jsem patří protokol Ethernet<sup>6</sup>, Wi-Fi, etc.

Další součastí link úrovně je logická část, tato úroveň protokolů spojuje pouze síťový segment<sup>7</sup> a posílá takzvané frame pouze v LAN(lokální síť). Toto propojení zajištuje pomocí různých protokolů, jako například ARP(Address Resolution Protocol), který umožňuje switchy, aby rozpoznal MAC adresy zařízení. Tato část se dále dělí na podčásti a to LLC a MAC podčást. LLC podčást umožňuje adresování a kontrolu logické části. Dále specifikuje mecha-

<sup>&</sup>lt;sup>5</sup>Institute of Electrical and Electronics Engineers

<sup>&</sup>lt;sup>6</sup>kabely s kroucenou dvojlinkou

 $<sup>^7</sup>$ část počítačové sítě

nismy, pro zařízení, které adresují a kontroluje data, která jsou vyměněna mezi zařízeními. MAC podčást má zodpovědnost za možnost přístupu k mediu (CSMA/CD), nebo tento problém řeší pomocí MAC adres. [11] [29] [25] [49] [15] [20]

## 1.5 Síťová vrstva

Síťová vrstva, v referenčním modelu TCP/IP známá také jako vrstva 2, je zodpovědná za směrování a předávání paketů v sítích. Jedná se o důležitý level, který umožňuje zařízením v různých sítích vzájemně komunikovat, a díky němuž může fungovat internet.

Jedním z hlavních úkolů síťové vrstvy je směrování, které zahrnuje rozhodování o vhodné cestě pro každý paket na základě jeho cíle. K určení nejlepší cesty se používají různé metody a algoritmy pro směrování, od jednoduchých statických metod až po adaptivnější přístupy, které mohou zohlednit různé faktory v síti.

Kromě směrování je síťová vrstva zodpovědná také za realizaci předávání paketů v mezilehlých uzlech podél zvolené cesty a také za řízení toku dat a prevenci přetížení sítě. Hraje také klíčovou roli při propojování různých sítí, což umožňuje bezproblémovou komunikaci mezi nimi.[31] [54]

## 1.6 Transportní vrstva

Transportní vrstva, v referenčním modelu TCP/IP známá také jako vrstva 3, je důležitou součástí procesu síťové komunikace. Je zodpovědná za zajištění spolehlivé komunikace mezi aplikačními procesy běžícími na různých hostitelích v síti.

Mezi hlavní úkoly transportní vrstvy patří oprava chyb, segmentace a desegmentace dat a zajištění doručení dat ve správném pořadí. K provádění těchto úkolů používá protokoly, jako je protokol TCP (transmission control protocol) a UDP (user datagram protocol).

Transportní vrstva, která se v modelu OSI nachází mezi síťovou vrstvou (vrstva 3) a aplikační vrstvou (vrstva 7), zajišťuje koncové spojení mezi zdrojovým a cílovým hostitelem. To jim umožňuje komunikovat bez rušení jinými síťovými komponenty.

Souhrnně řečeno, transportní vrstva shromažďuje segmenty zpráv z aplikační vrstvy a přenáší je do sítě, kde jsou znovu sestaveny a doručeny do aplikační vrstvy cílového hostitele. Je nezbytnou součástí procesu síťové komunikace, poskytuje spolehlivé transportní služby vyšším vrstvám a umožňuje aplikacím komunikovat mezi sebou napříč sítí.[55][37][38]

## 1.7 Aplikační vrstva

Aplikační vrstva je v referenčním modulu TCP/IP určena číslem čtyři, ale jelikož je pro mou práci nejduležitější tak si tuto vrstvu rozdělíme podle podrobnějšího modelu ISO/OSI, kde aplikační vrstva se dělí na vrstvu relační, prezantační a aplikační.

#### 1.7.1 Realční vrstva

Relační vrstva je zodpovědná za navazování, udržování a ukončování komunikačních relací mezi dvěma koncovými body. Zajišťuje, aby komunikace mezi dvěma koncovými body byla spolehlivá a probíhala hladce, i když dojde k chybám nebo přerušení na nižších vrstvách, například za pomoci synchronizace, která umožňuje do posílaných dat přidat kontrolní body, díky kterým, v případě chyby, si přijemce vyžadá znovu poslání dat od určitého bodu. Zároveň umožňuje, aby na stejné přenosové lince probíhalo více komunikačních relací současně, které mohou být duplexní, poloduplexní, či simplexní. [53][5]

#### 1.7.2 Prezentační vrstva

Prezentační vrstavje zodpovědná za doručování, formátování a šiforvání informací při jejich předávání mezi různými systémy a aplikacemi.

Prezentační vrstva zajišťuje, aby syntaxe a sémantika přenášených zpráv byla standardizována a ve správném formátu. Odpovídá za integraci všech různých formátů do standardizované podoby pro efektivní komunikaci a za kódování zpráv z formátu závislého na uživateli do společného formátu a naopak pro komunikaci mezi různými systémy. Pro vytvoření těchto formátu se používají různé serializace, jako například XML či TVL, které umožňují efektivní přenos složitých datových struktur.

Kromě serializace je prezentační vrstva zodpovědná také za šifrování a dešifrování dat. To se často provádí za účelem ochrany citlivých informací při jejich přenosu po sítích a může se provádět na různých vrstvách síťového zásobníku v závislosti na konkrétních požadavcích aplikace nebo protokolu.[62][4][50]

## 1.7.3 Aplikační vrstva

Aplikační vrstva se dělí na dva prvky, které jsou určeny pro lehčí vytváření aplikací, díky tomu, že davájí stavební bloky, se kterými aplikace mohou pracovat, patří sem CASE<sup>8</sup> a SASE<sup>9</sup>. CASE poskytuje služby pro aplikační vrstvu a požaduje služby od vrstvy relací, zatímco SASE poskytuje specifické aplikační služby, jako je přenos souborů, vzdálený přístup k databázi a zpracování transakcí.

Dále aplikační vrstva poskytuje několik funkcí, které umožňují uživatelům snadný přístup k datům a manipulaci s nimi. Umožňuje uživatelům odesílat a přijímat e-maily, přistupovat k souborům na vzdáleném počítači a spravovat je, přihlašovat se jako vzdálený hostitel a přistupovat k informacím o různých službách. Poskytuje také protokoly, které umožňují softwaru odesílat a přijímat informace a prezentovat uživatelům smysluplná data.[47][16][3]

## 1.8 Slovník protokolů a technologií

Nyní zde popíšeme několik různých protokolů, které jsou později konkrétně použité v naší praktické části. Jsou řazeny podle vrstev od nejnižší po nejvyšší a technologie jsou až za nimi.

#### 1.8.1 I2C

 $I2C^{10}$  je protokol, který se používá pro komunikaci mezi čipy. Tento protkol umožňuje připojit se do sběrnicového rozhraní zabudovaný do zařízení pro sériovou komunikaci.

Funguje na prnicipu SDA<sup>11</sup> a SCL<sup>12</sup> rozhraní. SDA je využito na komunikaci a přenos dat mezi zařízeními a SCL je užito na přenos hodin. Dále se mezi zařízeními dohodne role Master nebo Slave. Počet zařízení s rolí Slave je omezen pouze početem adres a počet Master zařízení, také není omezen, ale pro naše účely pracujeme s módem pouze jednoho Master zařízení. Master zařízení zahají komunikaci tím, že v kanále SDA změní napětí z vysokého na nízké a obráceně u kanálu SCL. Nyní Master zařízení pošle Slave zařízením adresu, která když souhlasí, tak Slave zařízení pošle ACK zprávu. Nyní je komunikace navázána. Poté vždy když

<sup>&</sup>lt;sup>8</sup>Common Application Service Element

<sup>&</sup>lt;sup>9</sup>Specific Application Service Element

 $<sup>^{10} {\</sup>rm Inter\text{-}Integrated}$  Circuit

<sup>&</sup>lt;sup>11</sup>Serial Data

 $<sup>^{12}</sup>$ Serial Clock

dostane Master zařízení rámec s daty od Slave zařízení, posílá mu na zpět ACK zprávu. Výhody této komunikace jsou v jednoduchosti zapojení, v počtu zařízení v Slave roli, ve spolehlivosti a dostupnosti na mnoha zařízení. [58][63][18][6]

#### 1.8.2 Wi-Fi

Wi-Fi je označení pro zařízení, která prošla v minulosti testováním některým ze členů organizace Wireless Ethernet Compatibility Alliance (WECA), ta se v dnešní době jmenuje Wi-Fi Alliance. Tato zařízení využívají standard IEEE 802.11, který umožňuje bezdrátově sdílení data. Nejpoužívanějšími standardy Wi-Fi jsou 802.11b a 802.11a.

Tyto standardy využívají rádiové vlny k přenosu informací mezi zařízeními a směrovačem prostřednictvím specifických frekvencí. V závislosti na množství přenášených dat lze využít dvě rádiové frekvence: 2,4 GHz a 5 GHz. Standard 802.11b využívá frekvenci 2,4 GHz, zatímco standard 802.11a využívá frekvenci 5 GHz.

Wi-Fi také využívá různé architektonické postupy, přičemž pro naše účely jsou nejdůležitější přístupové body (AP) a antény<sup>13</sup>. Metoda AP zahrnuje použití stacionárního přístupového bodu, který funguje jako základní rádiová stanice a datový most, obvykle připojený k síti prostřednictvím technologie Ethernet. Tento přístupový bod také nastavuje potřebná bezpečnostní opatření.

Technologie antén se často využívá v otevřených venkovních prostorách, kde je nutná komunikace na velké vzdálenosti, čemuž napomáhá ochrana před bleskem a další antény. [56] [7] [24] [19]

#### 1.8.3 ARP

Protokol ARP<sup>14</sup> je protokol používaný v LAN<sup>15</sup> k určení fyzické adresy zařízení z adresy síťové vrstvy (např. IP adresy). Když chce zařízení komunikovat s jiným zařízením ve stejné síti LAN, potřebuje znát fyzickou adresu cílového zařízení, aby mu mohlo poslat data. Má však k dispozici pouze IP adresu cílového zařízení. Zde přichází na řadu protokol ARP.

Aby zdrojové zařízení zjistilo fyzickou adresu cílového zařízení, rozešle všem zařízením v síti LAN paket s požadavkem ARP. Paket obsahuje IP adresu cílového zařízení a žádost o jeho fyzickou adresu. Paket obdrží všechna zařízení v síti LAN, ale pouze zařízení se shodnou IP adresou odpoví svou fyzickou adresou. Tato odpověď je odeslána zpět zdrojovému zařízení

 $<sup>^{13}</sup>$ Ta sice nepoužívá standarty 802.11, nýbrž vzniká kolaborací různých firem, ale pro účely práce má stejné využití, jako wifi

 $<sup>^{14}\</sup>mathrm{Address}$  Resolution Protocol

 $<sup>^{15} {\</sup>rm Lokální}$ síť

ve formě paketu odpovědi ARP.

Zdrojové zařízení pak uloží fyzickou adresu cílového zařízení do své mezipaměti ARP, což je tabulka, která mapuje IP adresy na fyzické adresy. Tímto způsobem může použít fyzickou adresu z mezipaměti pro budoucí komunikaci s cílovým zařízením, místo aby musel vysílat požadavek ARP pokaždé, když chce odeslat data. Mezipaměť ARP má hodnotu časového limitu, která udává dobu, po kterou zůstane fyzická adresa v mezipaměti, než ji bude třeba obnovit.[27][46][21]

#### 1.8.4 IP

Internetový protokol (IP) je klíčovou součástí internetu, která je zodpovědná za směrování datových paketů mezi zařízeními v síti.

Jedním z hlavních úkolů protokolu IP je přenášet datové pakety, nazývané IP datagramy, přes mezilehlé uzly k jejich cíli. K tomu protokol IP využívá informace o topologii sítě, tzv. směrovací informace, které rozhodují o dalším směru přenosu IP datagramu. Tento proces se nazývá směrování.

Protokol IP pracuje s abstraktními adresami, tzv. adresami IP, což jsou 32bitová čísla, která identifikují zařízení v síti. Tyto adresy se používají k určení cesty, kterou mají datové pakety projít, aby dosáhly svého cíle. Aby bylo možné přenášet data mezi zařízeními v různých sítích, spoléhá protokol IP na překlad síťových adres, který slouží k převodu mezi adresami IP a fyzickými adresami, například adresami sítě Ethernet.

Protokol IP může pracovat ve spolehlivém nebo nespolehlivém režimu. Ve spolehlivém režimu je protokol IP zodpovědný za správné doručení datových paketů a podnikne kroky k opravě případných chyb. V nespolehlivém režimu protokol IP jednoduše zahodí všechna poškozená data a pokračuje dál, přičemž opravu chyb přenechá protokolům vyšších vrstev. Nespolehlivý režim je obecně efektivnější, protože snižuje dobu spojenou s opravou chyb.

Kromě směrování datových paketů a adresování poskytuje protokol IP také možnosti fragmentace a opětovného sestavení. To umožňuje protokolu IP přenášet datové pakety, které jsou větší než maximální přenosová jednotka sítě, jejich rozdělením na menší pakety a jejich opětovným sestavením v cíli.[42][48][41][44]

#### 1.8.5 TCP

Protokol TCP<sup>16</sup> je základní součástí internetu a zajišťuje spolehlivý přenos dat mezi zařízeními. Je to protokol zaměřený na spojení, což znamená, že navazuje a udržuje spojení mezi zařízeními nebo aplikacemi, dokud nedokončí výměnu dat.

Protokol TCP je zodpovědný za rozdělení původní zprávy do paketů, jejich očíslování a předání vrstvě IP k transportu do cílového zařízení. Dále se stará o přenos případných odložených paketů, spravuje řízení toku a zajišťuje, aby všechny pakety dosáhly svého cíle. K navázání spojení mezi zařízením a serverem používá protokol TCP třícestný handshake, který zajišťuje, aby mohlo být současně přenášeno více spojení soketů TCP v obou směrech. Zařízení i server musí před zahájením komunikace synchronizovat a potvrdit pakety a poté mohou vyjednávat, oddělovat a přenášet spojení soketů TCP.

Jednou z hlavních výhod protokolu TCP je jeho spolehlivost. Je navržen tak, aby zajistil, že všechny pakety dosáhnou svého cíle, i když se některé pakety během přenosu ztratí. Toho dosahuje tím, že všechny ztracené pakety znovu přenáší a kontroluje, zda nedošlo k chybám. To z něj činí ideální protokol pro aplikace, které vyžadují spolehlivý a bezchybný přenos, jako je e-mail a přenos souborů.[19][60][51][36]

#### 1.8.6 DHCP

Protokol DHCP<sup>17</sup> je síťový protokol, který umožňuje automatizovat proces, získávání IP adress a dalších konfiguračních informací v LAN. DHCP je součástí client/server architektury, kde v síti se vyskytuje DHCP server, který čeká na požadavky a po dotazu automaticky vydá konfigurační informace. Zároveň po určité době si vezme danou IP adresu zpátky a přidá jí opět do databáze s volnými IP adresami.

Kromě přidělování IP adres poskytuje DHCP také další konfigurační informace, jako je subnet<sup>18</sup>, adresa výchozí brány a DNS. Protokol DHCP je standardem IEEE, který vychází ze staršího protokolu BOOTP (bootstrap protocol), který je již zastaralý, protože funguje pouze v sítích IPv4.[64][52][23][12]

 $<sup>^{16}</sup>$ Transmission Control Protocol

<sup>&</sup>lt;sup>17</sup>Dynamic Host Configuration Protocol

<sup>&</sup>lt;sup>18</sup>Subnet je logickým rozdělením sítě IP na více menších síťových částí.

#### 1.8.7 JSON

JSON<sup>19</sup> je způsob serializace dat, který je jednoduše pochopitelný lidmi, a zároveň zařizeními, díky čemu se prosadil, jako jeden z nejpouživanějších způsobů pro serializaci dat. Tohoto dosáhl pomocí již zmíněné jednoduchosti, oproti ostatním formátům, jako například XML, který byl uživatelsky silně nepřivětivý.

Pochazí z programovacího jazyka JavaScript, ve kterém kopíruje formu JavaScript objektu. Ten je ale zároveň snado interpretovatelný v ostatních programovacích jazycích, což z něj činí univerzalní nástroj pro přenos dat mezi zařízeními a aplikacemi. [45][14][28][13]

<sup>&</sup>lt;sup>19</sup>JavaScript Object Notation

# Část II

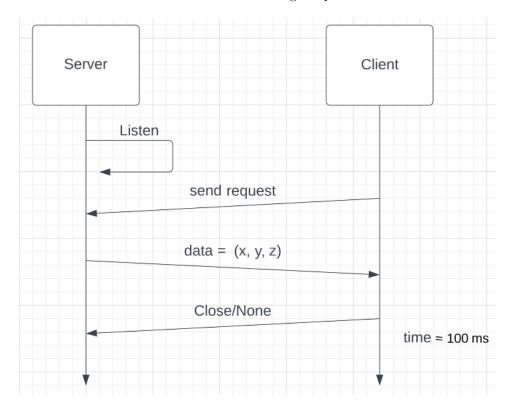
Návrh aplikačního protokolu rodiny TCP/IP

## 1.9 Implementace protokolu

Protokol<sup>20</sup> je navržen tak, aby umožnil klientovi vyžádat si data od serveru s akcelerometrem a server zaslal požadovaná data klientovi. Toto je zajištěno tím, že server neustále poslouchá na daném portu. A kdykoliv přijde od klienta požadavek send, tak server odešle data. Pokud klient již data nechce, může poslat zprávu close nebo přestat posílat požadavky, což způsobí, že server spojení uzavře.

Abychom ověřily tuto implementaci. Nejdříve nastavíme server a klienta, kteří implementují tento protokol. Necháme klienta poslat serveru požadavek na data. Ověříme zda server odešle klientovi požadovaná data. Dále necháme klienta odeslat zprávu close nebo přestat posílat požadavky a pozorujeme zda se tak stane.

Pokud se ověří daná implementace můžeme předpokládat, že Protokol je funkční.



Obrázek 1.1: sekvenční diagram protokolu

<sup>&</sup>lt;sup>20</sup>soubor pravidel, podle kterých probíhá elektronická komunikace nebo datový přenos, mezi dvěma (či více) konečnými body.
Více zde https://it-slovnik.cz/pojem/protokol

## 1.10 Popis vybraných nástrojů pro řešení

#### 1.10.1 Python

Jazyk použitý pro implementaci protokolu je Python. Zvolili jsme si tento jazyk z několika důvodů. Python má širokou standardní knihovnu, která obsahuje řadu modulů pro sítě a komunikaci, například sokety, které usnadňují vytvoření Protokolu. Python má čistou a čitelnou syntaxi, která usnadňuje psaní a pochopení kódu. Navíc je to dynamicky typovaný jazyk, což znamená, že v kódu nemusíte uvádět typy proměnných. To může výrazně usnadnit psaní a debug kódu. To je několik důvodů, proč byl vybrán oproti ostatním jazykům, jako například C, C++, Java a Go.[33]

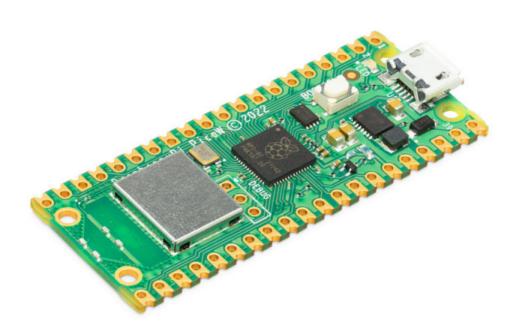
## 1.10.2 MicroPython

Dalším využitým nástrojem je MicroPython. MicroPython je implementace Pythonu, která je navržena pro snadné použití a provoz na malých mikrokontrolérech, jako ESP8266, ESP32 a Raspberry Pi Pico W. Tohoto dokázala díky speciální optimalizaci, která spočívá ve vymázání většiny standardní knihovny a přidání modulů pro specifickou práci s mikrokontroléry. Mezi tyto moduly patří moduly pro podporu sítí, interakci se senzory, displeji a dalšími hardwarovými komponentami.[30]

## 1.10.3 Raspberry Pi Pico W

Hardwarové řešení je Raspberry Pi Pico W, která se hodí pro vytváření prototypů a experimentování. Snadno se používá a lze ji programovat v různých jazycích, včetně jazyků MicroPython a C. Díky tomu je skvělou volbou pro projekty, v nichž chcete rychle a snadno vytvářet prototypy a testovat své nápady. Dále má vestavěné rádio 2,4 GHz, které lze použít pro komunikaci WiFi, a na připojení Bluetooth Low Energy (BLE). Má i řadu digitálních a analogových vstupů a výstupů, které lze využít k propojení se senzory a dalšími zařízeními. Podporuje protokol I2C<sup>21</sup>, který je důležitý pro práci s akcelometrem. [34]

<sup>&</sup>lt;sup>21</sup>Inter-Integrated Circuit

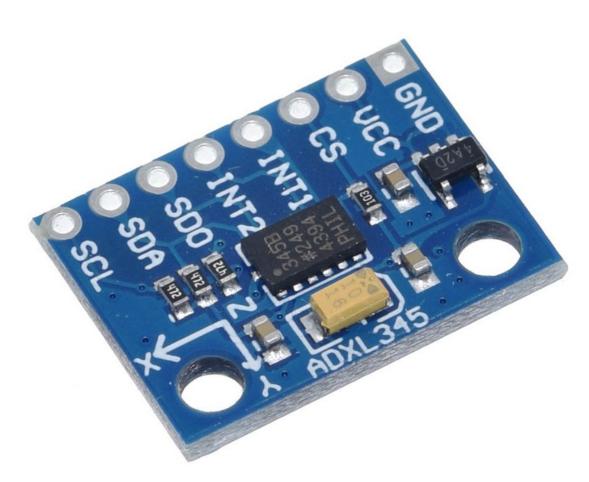


## 1.10.4 Tříosý akcelerometr GY-291 s ADXL345

Jako data pro přenos jsme vybrali data z tříosého akcelerometru GY-291 s ADXL345. Tento senzor je přesný, cenově dostupný a používá se k měření pohybu a orientace. Měření probíhá ve 3 osách X, Y a Z a měří zrychlení v rozmezí -16 g až +16 g. Měření lze snadno získat, díky připojení akcelerometru GY-291 k mikrokontroléru pomocí rozhraní I2C. Tento senzor je kompatibilní s mikrokontroléry, jako je Arduino, Raspberry Pi a mnoho dalších.

Senzor je také schopen detekovat orientaci v prostoru díky integrovanému gyroskopu. Jeho nejčastější použití spočívá v úkolech, jako stabilizace kamery nebo detekce pohybu v prostoru pro různé aplikace.

Další možností pro sběr dat byl například senzor MPU-6050<sup>22</sup>, který má sběrnici dat v 6 rozměrech, ten kombinuje akcelometr v 3 osách a gyroskop také ve třech osách. Je určen na velmi přesné měření, které zde nebylo nutné. Další volbou byl senzor BNO055<sup>23</sup> ten kombinuje akcelometr, gyroskop a magnetometr ve 3 osách, ten je určen na přesnou orientaci v prostoru, které také nebyla nutná[39]



Obrázek 1.3: Tříosý akcelerometr GY-291 s ADXL345

#### 1.10.5 Modul socket

Modul socket<sup>24</sup> je vestavěný modul do jazyka Python, který poskytuje rozhraní pro práci se sockety, včetně jejich vytváření a používaní pro přijímání a odesílání dat po síti. Podporuje různé rodiny adres včetně AF\_INET (IPv4) a AF\_INET6 (IPv6). Podporuje také řadu typů soketů, včetně SOCK\_STREAM (TCP) a SOCK\_DGRAM (UDP).

Díky tomuto modulu lze provádět spousty standardních akcí očekávaných od sítí, například

 $<sup>^{22} \</sup>rm https://www.hwkitchen.cz/3osy-akcelerometr-a-gyroskop-gy-521-mpu-6050-i2c/$ 

<sup>&</sup>lt;sup>23</sup>https://www.bosch-sensortec.com/products/smart-sensors/bno055/

 $<sup>^{24} \</sup>rm https://docs.micropython.org/en/latest/library/socket.html$ 

navazovat spojení se servery, odesílat a přijímat data a uzavírat spojení, pokud již nejsou potřeba.

Alternativy k tomuto modulu jsou moduly AsyncIO<sup>25</sup> a PySocket<sup>26</sup>. AsyncIO je standardní knihovna určena na asynchronní programování a mimo to podporuje i užití asynchroních socketů. Tato knihovna je vhodná pro aplikace vyžadující vysoký výkon a škálovatelnost. Tato knihovna nebyla vybrána z důvodu neznalosti asynchroního programování. PySocket, je modul třetí strany, který funguje na bázi socket modulu, jedná se pouze o jeho zjednodušení. PySocket nebyl vybrán z toho důvodu, že není implementován v MicroPythonu a není to standardní knihovna v Pythonu.

#### 1.10.6 Modul network

Modul network<sup>27</sup> je jeden z klíčových modulů v MicroPythonu, je určen pro možnost připojit se, odesílat zprávy a přijímat data přes síť. Poskytuje celou řadu síťových možností, konkrétně v protokolu je využit na připojení se k síti.

#### 1.10.7 Modul json

Modul json<sup>28</sup> je vestavěný modul v jazyce Python a implementaci MicroPython. Poskytuje funkce pro práci s daty ve formátu JSON. Díky json knihovně je možné převádět data JSON na objekty jazyka Python a naopak. Jeho funkce umožňují jednoduchou serializaci dat a odeslání přes sockety

Alternativou ke knihovně json je modul ujson<sup>29</sup>. Tento modul je napsán v Pythonu a poskytuje rychlejší služby za využití méně paměti. Pro náš protokol, který je určen pro přenos malých dat, toto nebylo nutné.

## 1.10.8 Moduly machine a ADXL345

Modul machine<sup>30</sup> je vestavěná knihovna v MicroPythonu určená pro práci s hardwarovými obvody, jako jsou časovače, I/O<sup>31</sup> piny a I2C rozhraní, které je podstatné pro práci s GY-

 $<sup>^{25} \</sup>rm https://docs.python.org/3/library/asyncio.html$ 

 $<sup>^{26} \</sup>rm https://pypi.org/project/pySocket/$ 

 $<sup>^{27}</sup> https://docs.micropython.org/en/latest/esp8266/tutorial/network\_basics.html$ 

<sup>&</sup>lt;sup>28</sup>https://docs.micropython.org/en/latest/library/json.html

 $<sup>^{29} \</sup>rm https://pypi.org/project/ujson/$ 

<sup>&</sup>lt;sup>30</sup>https://docs.micropython.org/en/latest/library/machine.html

 $<sup>^{31} \</sup>rm input/output$ 

291 s ADXL345. Tohoto modulu dále využívá modul třetí strany ADXL345<sup>32</sup>, ten je užitečný pro snadnou práci s ADXL345. Modul získává z paměti informace o stavu zařízení a data naformátuje do stavu použitelného v aplikacích. K modulu machine existuje alternativa modul pyb<sup>33</sup>, ten ale musí být doinstalován do MicroPythonu. K ADXL345 modulu v momentu implementace nebyla alternativa.

#### 1.10.9 Modul random

random<sup>34</sup> je vestavěná Python knihovna, ta umožňuje generovat pseudo náhodná čísla a provádět náhodné výběry. Nejvíce uplatnění tento modul najde při tvorbě her, či dalších programů, kde je potřeba generovat pseudo náhodné výsledky.

Alternativou k modulu random je modul secrets<sup>35</sup>. Secretes je modul, určený hlavně na generování kryptograficky bezpečných čísel a řetězců, což není nutné pro tvorbu videoher.

#### 1.10.10 Modul pygame

pygame je sbírka různých Python modulů. Dohromady tvoří jeden celek, který je určen ke tvorbě videoher. Uživatel má možnost zobrazovat obraz, pouštět zvuk, či pracovat s uživatelským vstupem. Díky těmto možnostem můžete tvořit celé hry v Pythonu.

pygame dále vyčnívá díky své dobré implementaci, kde hlavní funkce jsou tvořeny v jazyce C a Assembly. Tato implementace zaručuje dostatečnou rychlost kodů, která je při hrách nutná. Na to navazuje i snadná práce s více jádry najednou. Dále je pygame určen pro mnoho operačních systémů a mnoho prostředí. Toto vše z něj činí dobrý multifunkční nástroj, který je snadno přenositelný.

Další výhodou modulu pygame je důraz na jednoduchost použití a ovládání. Potřebná doba pro naučení se práci s ním je nízká, proto je velmi vhodný k testování protokolů.

Alternativa k pygame je například pyglet<sup>36</sup>. pyglet je knihovna určená na práci se zobrazením oken a hraním zvuku. Na rozdíl od pygame má menší podporu pro vytváření videoher. Dalším důležitým rozdílem je, že pyglet používá jiný program pro vykreslování grafiky, ten je určen spíše pro 3D grafiku. [32]

<sup>&</sup>lt;sup>32</sup>https://github.com/DFRobot/micropython-dflib/blob/master/ADXL345/user\_lib/ADXL345.py

 $<sup>^{33} \</sup>rm https://docs.micropython.org/en/latest/library/pyb.html$ 

<sup>&</sup>lt;sup>34</sup>https://docs.python.org/3/library/random.html

<sup>&</sup>lt;sup>35</sup>https://docs.python.org/3/library/secrets.html

<sup>36</sup>https://pyglet.org/

#### 1.10.11 Modul multiprocessing

Modul multiprocessing<sup>37</sup> je Python modul určený pro paralelní provádění kódů na několika jádrech. Umožňuje vytvářet několik samostatných procesů, které mohou běžet současně na jednom zařízení, či dokonce na několika síťově připojených počítačích. Tato funkce je užitečná pro výpočetně náročné úkoly a pro programy, kde je nutné, aby několik programů běželo ve stejnou chvíli. K tomu multiprocessing přidává možnosti sdílet data mezi těmito programy pomocí různých datových typů.

Alternativa k modulu multiprocessing je modul threading<sup>38</sup>. Hlavní rodíl mezi nimi je, že threading používá threads a multiprocessing používá procesy<sup>39</sup>. Ty se liší tím, že threads používají jedno jádro a procesy využívají více jader. Z toho vyplývají rozdíly ve funkčnosti. U procesů je náročné sdílet data, ale v případě chyby se ukončí pouze jeden proces a ne celý program. V případě chybovosti u threadu se ukončí celý program. Problém se sdílením dat je ale snadno řešitelný, díky implementaci modulu multiprocessing, a je tak vhodný pro můj protokol.

## 1.11 Popis řešení

#### 1.11.1 Server

Zdrojový kód pro server A.1 je celý napsán v MicroPythonu. Kód začíná importem modulů, které jsou popsány v předešlé kapitole. Pokračujeme nastavením proměnných užitých později v programu. Proměnná HOST je využita na nastevení rozsahu, ve kterém bude server přijímat dotazy od klienta. Proměnná PORT je využita na nastavení portu, na kterém se server bude pohybovat. Nakonec zavedeme funkci pro připojení k internetu.

```
import socket
import network
from machine import Pin, I2C, SoftI2C
import ADXL345 # https://github.com/DFRobot/micropython-dflib/
tree/master/ADXL345
from json import dumps
6
```

<sup>&</sup>lt;sup>37</sup>https://docs.python.org/3/library/multiprocessing.html

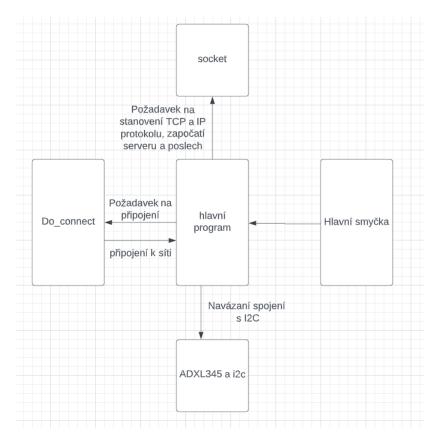
<sup>&</sup>lt;sup>38</sup>https://docs.python.org/3/library/threading.html

 $<sup>^{39} \</sup>mathrm{proces}$ je instance vytvořená multiprocessing modulem

```
PORT = 8880
  HOST = "0.0.0.0"
8
9
10
  def do_connect(ssid, password):
11
      import network
12
      wlan = network.WLAN(network.STA_IF)
13
      wlan.active(True)
14
      if not wlan.isconnected():
15
           print('Connecting to network...')
16
           wlan.connect(ssid, password)
17
           while not wlan.isconnected():
               pass
18
      print(f'Network config: {wlan.ifconfig()}')
19
```

Zdrojový kód 1.1: server.py

Nyní si zavedeme hlavní část programu, pro který jsme vytvořili blokové schéma pro jeho lepší pochopení.



Obrázek 1.4: blokový diagram serveru

Jak je vidět na schématu, nejdříve navážeme spojení se sítí díky funkci do\_connect. Pokračujeme vytvořením objektu i2c, předáme ho objektu ADXL345, díky kterému později budeme získávat souřadnice. Nakonec pokračujeme vytvořením socketu, v něm nastavíme typ protokolu. Na síťové vrstvě protokol IP a na transportní vrstvě protokol TCP. Dále nastavíme

socketu jeho port číslo a rozmezí, na němž bude přijímat dotazy. Nakonec nastavíme, aby daný program poslouchal a bral maximálně 100 clientů v jeden moment.

```
if __name__ == '__main__':
    do_connect("SSID", "password")
    i2c = SoftI2C(scl=Pin(17), sda=Pin(16), freq=10000)
    adx = ADXL345.ADXL345(i2c)
    soc = socket.socket(socket.AF_INET, socket.SOCK_STREAM)
    soc.setsockopt(socket.SOL_SOCKET, socket.SO_REUSEADDR, 1)
    soc.bind((HOST, PORT))
    soc.listen(100)
```

Zdrojový kód 1.2: server.py

Nyní pokračujeme hlavní programovou smyčkou, tato smyčka je nekonečná. Ta čeká na dotaz klienta. Když se client dotáže, program spustí další smyčku. V té program přijme data poslané od klienta a dekóduje je. A nyní podle typu dat se rozhodne, jaký bude další postup. Pokud nejsou žádná data, nebo dávají dotaz na close, program uzavře spojení a nastaví socket tak, aby v případě nutnosti mohl být použit co nejdříve znovu. Když data dávají dotaz na send, program díky objektu ADXL345 zjistí souřadnice akcelometru. Tyto data dá do datové struktury tuple a datovou strukturu serializuje způsobem JSON. Dále stejná data dá do kódování UTF-8 a pošle je přes socket clientovi.

```
while True:
1
2
           print("wating for request")
3
           conn, address = soc.accept()
           while True:
4
5
               data = conn.recv(2048)
6
               data = data.decode("utf-8")
7
               print(data)
8
               if data == None:
9
                    conn.close()
10
                    soc.setsockopt(socket.SOL_SOCKET, socket.
                       SO_REUSEADDR, 1)
                    break
11
               if data == "send":
12
                    x = adx.xValue
13
                    y = adx.yValue
14
15
                    z = adx.zValue
16
                    data = dumps((x, y, z))
                    conn.sendall(data.encode("utf-8"))
17
               elif data == "close":
18
19
                    print("close")
```

```
conn.close()
soc.setsockopt(socket.SOL_SOCKET, socket.
SO_REUSEADDR, 1)
break
```

Zdrojový kód 1.3: server.py

#### 1.11.2 Client

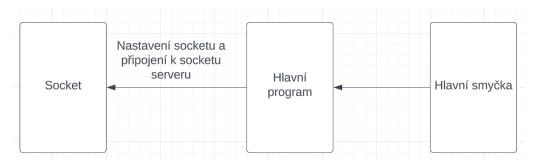
Celý zdrojový kód klienta B.1 je napsán v Pythonu. Kód začína importem modulů a pokračuje stanovením globálních proměnných. Nastaví proměnné PORT a IP, ty musí souhlasit s nastavením serveru.

```
import socket
from json import loads

PORT = 8880
IP = "192.168.102.197"
```

Zdrojový kód 1.4: client.py

Nyní se zaměříme na hlavní kód programu, je napsán ve funkci z důvodu jeho pozdějšího použití, jako proces. Zároveň má jeden argument queue, to je objekt modulu multiprocessing, ten je později využit na sdílení dat mezi procesy. Pokračujeme hlavním programem. Nejdříve nastavíme typ protokolu. Na síťové vrstvě protokol IP a na transportní vrstvě protokol TCP.



Obrázek 1.5: blokový diagram clienta

Dále definujeme hlavní smyčku. Ta se ihned po spuštění dostane do další smyčky. V této smyčce se nejdříve serveru pošle požadavek na send. Dále klient vyzkouší, jestli mu server poslal data. V případě že data nejsou přijata, vydá se chybové hlášení o ztracení kontatku a klient se pokusí znovu navázat kontakt. Jestli jsou data přijata, klient je dekóduje. Přeformátuje je z JSON formátu do formátu datové struktury tuple. Dále tyto data vloží do řady. Toto opakuje do té doby, než se program přeruší.

```
1 def client(queue):
2
       s = socket.socket(socket.AF_INET, socket.SOCK_STREAM)
3
       s.connect((IP, PORT))
4
       while True:
5
           print("Sending")
6
           while True:
7
               msg = "send"
8
               s.sendall(msg.encode("utf-8"))
9
10
                    data = s.recv(1024)
               except socket.error:
11
                    print("Connection lost")
12
13
                    continue
14
               data = data.decode("utf-8")
15
               data = loads(data)
16
               queue.put(data)
```

Zdrojový kód 1.5: client.py

#### 1.11.3 diskuze řešení

Výsledek je funkční a je proveden pomocí zamýšlené implementace. Toto umožní uživateli, který vlastní zařízení Raspberry Pi Pico W s ADXL345, účinně přenášet data o poloze přes WiFi, k různým účelům.

Limitací ze strany serveru je několik. Program umožňuje pouze dva typy dotazů a to send a close. Proto může dojít k tomu, že klient pošle jiný dotaz, a s tímto dotazem nemusí být naloženo adekvátně. Dále kód nemá implementované žádné mechanismy proti chybám, nebude proto přiraven na selhání, popřípadě na různé krajní situace. Dalším úzkalím může být, že kód není optimalizován na výkonnost, či práci s pamětí. Pokud tedy uživatel bude chtít použít zařízení s menší výkonností nežli Raspberry Pi Pico W, může se dostat do problémů. A v poslední řadě, server může pracovat pouze s akcelerometrem ADXL345 a nemůže podporovat jiné modely akcelerometrů.

Limitací ze stran klienta je také několik. Jedním z hlavních omezení je, že program pracuje pouze s jednou přednastavenou IP adresou, optimálnější by bylo, kdyby ji bylo možné určit dynamicky. Dalším problémem je, že klient není připraven na případné chyby, proto může snadno dojít k jeho selhání. Důkazem toho je předpoklad klienta, že server je spuštěný, pokud by nebyl, klient automaticky selže. Nakonec, klient po obdržení dat neodešle serveru žádnou potvrzovací zprávu, takže server neví, zda klient data úspěšně přijal.

Další směr vývoje může spočívat nejdříve v implementaci systému proti chybáma a selháním.

Následný vývoj může spočívat ve vytvoření automatického nastavení IP adresy serveru, tak aby to více vyhovovalo klientské straně. Konečný vývoj by umožňoval využití co nejširšího počtu zařízení. Toho se dá dosáhnout vytvořením serveru tak, aby podporoval co nejvíce zařízení.

## 1.12 Využití dat

## 1.12.1 Návrh videohry

Pro ukázku praktického využití dat jsme si vybrali projekt založený na vytvoření videohry. Základní princip hry spočívá ve vesmírné lodi, která se vyhýbá meteoritům, a zároveň se snaží sbírat mince. Uživatel pohybuje s Raspberry Pi Pico W s ADXL345, pomocí toho ovládá loď na obrazovce a snaží se vyhýbat meteoritům. Po každém zásahu vemírné lodi meteoritem, se hráči ubere jeden život. Zároveň se hráči počítá skóre, které se zvyšuje sběrem mincí.

#### 1.12.2 Popis videohry

Hráč se nejdříve objeví na hlavní obrazovce. Odtud má dvě možnosti. Může se podívat na celkové nejlepší skóre, které kdy nahrál. Další možnost je spustit hru. Po spuštění hry se objeví na obrazovce, kde se na dolní liště pohybuje vesmírná loď. Ta kopíruje pohyby hráče se zařízením na ovládání. Ihned po spuštění se na horní listě také objeví meteority a mince, které putují k dolní liště, pod náhodným sklonem s náhodnou rychlostí. Dále se v levém horním rohu objeví celkový počet získaných mincí. V pravém horním rohu se ukazují obrázky ve tvaru srdce, které znázorňují životy hráče. Po každém nárazu hráče do meteoritu jedno srdce změní barvu na šedou, tím signalizuje ztrátu jednoho života. Životy jsou celkem tři.

## 1.12.3 Popis řešení videohry

Po spuštění se program rozdělí do dvou procesů. A to proces, ve kterém se nachází hra a proces klienta.

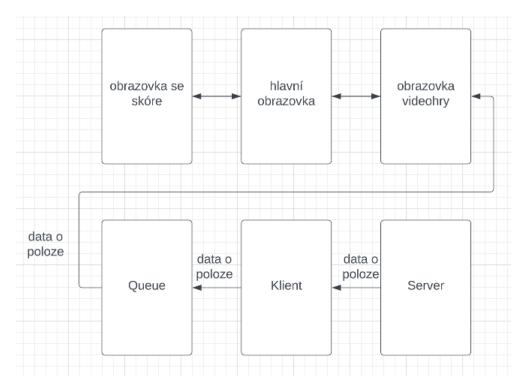
```
if __name__ == "__main__":
    queue = Queue()
    menu_proc = Process(target=main_menu, args=(queue,))
```

```
client_proc = Process(target=client, args=(queue,))
client_proc.start()
menu_proc.start()
client_proc.join()
menu_proc.join()
```

Zdrojový kód 1.6: game.py

Hra se dále dělí na několik funkcí, kde každá znázorňuje jednu obrazovku. Konkrétně jsou tři obrazovky, a to obrazovka se skóre, hlavní obrazovka a obrazovka videohry.

Klient se mezitím spojí se serverem a začne generovat data. Oba tyto procesy mezitím sdílejí obejkt queue, který značí řadu. Do tohoto objektu klient přidává data získané od serveru, a jelikož proces se hrou běží 60-krát za sekundu, tak ihned data vyjme ze řady a použije je pro ovládání vesmírné lodi. Druhá možnost je, že data vyjme z řady a zahodí je, aby se loď nezačala pohybovat náhodně, pokud hráč znovu spustí hru.



Obrázek 1.6: blokový diagram videohry

Nyní se dostáváme k herní logice. Ta se celá nachází v obrazovce s videohrou, konkrétně v její smyčce, která probíhá 60-krát za sekundu. Kvůli této rychlosti, se program nejdříve podívá, jestli objekt queue není prázdný. Pokud je prázdný, program pokračuje. Pakliže je v ní nějaký prvek, program vyjme data z řady a začne vypočítávat rychlost. To konkrétně pomocí změny proměnné s názvem ship\_speed. Jestli se uživatel dostane za hranici levé lišty, program začne lodi přidávat takovou hodnotu, aby lod' pokračovala na pravou stranu a

naopak. Toto je napsáno proto, aby se loď nezasekla na žádné z bočních stran. Dále program zkontroluje velikost dat, a to konkrétně, jestli data jdou do záporných, či kladných hodnot. Jestliže jsou hodnoty záporné, loď se začne pohybovat levým směrem a naopak. Hodnota rychlosti se dále vypočítává pomocí lineární funkce, a to z toho důvodu, aby ovladač měl větší citlivost na prudké pohyby ovladačem, či naopak jemné pohyby.

```
queue.empty() is False:
2
     data = queue.get()
3
       print(data)
4
       if ship_rect.left > W:
5
            ship_speed -= 2
6
       elif ship_rect.left < 0:</pre>
7
           ship\_speed += 2
8
       elif data[2] > 0:
9
            ship\_speed += 0.01 * data[2]
       elif data[2] <= 0:</pre>
10
11
            ship\_speed += 0.01 * data[2]
```

Zdrojový kód 1.7: game.py

Dále začneme využívat rychlost lodi. Nejdříve znovu zkontrolujeme, že loď není mimo obrazovku, pokud loď mimo obrazovku je, tak její rychlost nastavíme na nula. Tím zamezíme možnosti vyjetí lodi mimo obrazovku. Nyní přičteme k objektu vesírmé lodi vypočítanou rychlost a pokračujeme v dalším doladění pohybu. Prvně když chtěl hráč rychle změnit směr pohybu lodi, tak se pohybovala pomalu, jelikož se rychlost nasčítávala. Pro tento problém jsme zavedli následné řešení. Nejdříve zkontrolujeme jestli stará pozice byla záporná, a pokud zároveň byla nynější rychlost kladná, tak rychlost vynulujeme. Tím může loď ostře změnit svůj směr, a to i obráceně. Dále jestli rychlost lodi, kvůli nasčítaní byla moc veliká tak program rychlost zmenší, aby byla snadněji ovladatelná.

```
if 0 <= ship_rect.left + ship_speed <= W - 90:</pre>
2
       ship_rect.left += ship_speed
3
       if old_position < 0 < ship_speed:</pre>
4
           ship_speed -= ship_speed
5
       elif old_position > 0 > ship_speed:
6
           ship_speed += ship_speed
7
       if ship_speed > 200:
8
           ship_speed -= 100
9
  else:
       ship\_speed = 0
10
```

Zdrojový kód 1.8: game.py

## 1.12.4 diskuze videohry

Videohra dává bližší důkaz o reálném použití dat pro různé aplikace. Je možné díky ní si přiblížit odezvu protokolu a jeho schopností.

Ačkoli hra slouží jako užitečný nástroj, má určitá omezení. Hlavním omezením je její implementace, zejména pokud jde o logiku použitou pro výpočet rychlosti kosmické lodi. Ta by mohla být zlepšena, aby se zvýšila její citlivost a celková uživatelská přívětivost. Kromě toho se objevuje problém s pohybem ostatních objektů ve hře, ty mají tendenci opakovat určité pohyby nebo se nesrazí se spodní částí obrazovky.

Pro zlepšení hratelnosti by se budoucí vývoj mohl zaměřit na zdokonalení logiky pohybu vesmírné lodi a současně řešit pohyb ostatních objektů ve hře. Je však důležité poznamenat, že protokol má potenciální využití i mimo hru, například v robotice nebo při řízení stability a detekci pádů.

## Závěr

V této práci jsme se zabývali základy komunikace na úrovni TCP/IP a zaměřili jsme se na praktické aplikace protokolu TCP (Transmission Control Protocol). Nejdříve jsme rozebrali, jakým způsobem zařízení komunikují, a dále protokoly, které jim toto usnadňují. Popsali jsme návrh a vývoj vlastního aplikačního protokolu založeného na rodině protokolů TCP/IP s cílem usnadnit komunikaci mezi mikropočítačem a osobním počítačem. Poté jsme demonstrovali funkčnost tohoto protokolu v reálném scénáři pomocí mikropočítače a osobního počítače.

Prostřednictvím naší praktické implementace jsme byli schopni vyhodnotit navrhovaný protokol a určit jeho silné stránky a omezení. Zjistili jsme, že protokol je schopen efektivně navázat a udržovat komunikaci mezi oběma zařízeními s minimálním zpožděním. Zaznamenali jsme však také, že by bylo možné provést další zlepšení. Hlavně co se týče odolnosti systému proti chybám a jeho dynamickýmu zjišťování IP adres.

S ohledem na tato zjištění navrhujeme, aby se budoucí výzkum v této oblasti zaměřil na odstranění zjištěných omezení, konkrétně v oblasti bezpečnosti a dynamičnosti protokolu. Kromě toho by bylo vhodné prozkoumat využití tohoto protokolu v dalších komunikačních scénářích, například v robotice, či při detekci pádů.

Celkově tato práce přispěla k pochopení protokolu TCP a jeho praktickému využití v konkrétním komunikačním scénáři. Doufáme, že poslouží jako cenný zdroj informací pro studenty a odborníky z praxe, kteří se zajímají o protokoly TCP, a že bude inspirací pro další výzkum v této oblasti.

## Bibliografie

- 1. [Online]. 2022-12.
- 2. [Online]. 2022-12.
- 3. AMANSINGLA. Application Layer in OSI Model [Online]. PDR, 2022-12. Dostupné také z: https://www.geeksforgeeks.org/application-layer-in-osi-model/.
- 4. AMANSINGLA. Presentation Layer in OSI model [Online]. PDR, 2022-12. Dostupné také z: https://www.geeksforgeeks.org/presentation-layer-in-osi-model/.
- 5. AMANSINGLA. Session Layer in OSI model [Online]. PDR, 2022-12. Dostupné také z: https://www.geeksforgeeks.org/session-layer-in-osi-model/.
- 6. CAMPBELL, Scott. BASICS OF THE 12C COMMUNICATION PROTOCOL [Online]. FastDomain Inc., 2022-12. Dostupné také z: https://www.circuitbasics.com/basics-of-the-i2c-communication-protocol/.
- 7. CAPANO, DANIEL E. Wi-Fi and the OSI model [Online]. Network Solutions, LLC, 2022-12. Dostupné také z: https://www.controleng.com/articles/wi-fi-and-the-osi-model/.
- 8. CERF, Vint. A Brief History of the Internet and Related Networks [Online]. GoDaddy.com, LLC, 2022-12. Dostupné také z: https://www.internetsociety.org/internet/history-internet/brief-history-internet-related-networks/.
- 9. CROCKER, STEPHEN D. How the Internet Got Its Rules [Online]. NewYork Times, 2009-04. Dostupné také z: https://archive.nytimes.com/www.nytimes.com/2009/04/07/opinion/07crocker.html.
- 10. DEVOPEDIA. End-to-End Principle [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://devopedia.org/end-to-end-principle.
- 11. ENGINEER, Drunk. OSI and TCP IP Models Best Explanation [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://www.youtube.com/watch\?v=3b\_TAYtzuho.

- 12. FERGUSON, Kevin. *subnet (subnetwork)* [Online]. DNC Holdings, Inc, 2022-12. Dostupné také z: https://www.techtarget.com/searchnetworking/definition/subnet.
- 13. GEWARREN. Jak serializovat a deserializovat (zařazovat a zrušitmarshal) JSON v .NET [Online]. Microsoft Corporation, 2022-12. Dostupné také z: https://learn.microsoft.com/cs-cz/dotnet/standard/serialization/system-text-json/how-to?pivots=dotnet-7-0.
- 14. HASSMAN, Martin. *JSON : jednotný formát pro výměnu dat* [Online]. REG-INTERNET-CZ, 2022-12. Dostupné také z: https://zdrojak.cz/clanky/json-jednotny-format-pro-vymenu-dat/.
- 15. KANIKAJOSHI. *Data Link Layer* [Online]. PDR, 2022-12. Dostupné také z: https://www.geeksforgeeks.org/data-link-layer/.
- 16. KIRVAN, Paul. application layer [Online]. DNC Holdings, Inc, 2022-12. Dostupné také
  z: https://www.techtarget.com/searchnetworking/definition/Application-layer.
- 17. KOZIEROK, Charles M. *The Robustness Principle* [Online]. GoDaddy.com, LLC, 2022-12. Dostupné také z: https://www.oreilly.com/library/view/tcpip-guide/9781593270476/ch45s04.html.
- 18. KUMAR, Amlendra. *I2C Protocol,bus and Interface: A Brief Introduction* [Online]. GoDaddy.com, LLC, 2022-12. Dostupné také z: https://aticleworld.com/i2c-bus-protocol-and-interface/.
- 19. LIBOR DOSTÁLEK, Alena Kabelová. Velký průvodce protokoly TCP/IP a systémem DNS. 5. aktualizované vydání. Computer Press, 2008. ISBN 80-7226-675-6.
- 20. NEZNÁMÝ. Address Resolution Protocol [Online]. CSC CORPORATE DOMAINS, INC., 2022-12. Dostupné také z: https://www.ibm.com/docs/en/zos-basic-skills\?topic=layer-address-resolution-protocol-arp.
- 21. NEZNÁMÝ. Address Resolution Protocol (ARP) Meaning [Online]. MarkMonitor, Inc., 2022-12. Dostupné také z: https://www.fortinet.com/resources/cyberglossary/what-is-arp.

- 22. NEZNÁMÝ. client-server model client-server architecture [Online]. DNC Holdings, Inc, 2022-12. Dostupné také z: https://www.techtarget.com/searchnetworking/definition/client-server.
- 23. NEZNÁMÝ. Dynamic Host Configuration Protocol [Online]. GANDI SAS, 2022-12. Dostupné také z: https://www.efficientip.com/what-is-dhcp-and-why-is-it-important/.
- 24. NEZNÁMÝ. *Ethernet* [Online]. REG-WEBGLOBE, 2022-12. Dostupné také z: https://ipripojeni.cz/slovnik-pojmu/ethernet/.
- 25. NEZNÁMÝ. Everything You Should Know About Ethernet Networks and Media Converters [Online]. Network Solutions, LLC, 2022-12. Dostupné také z: https://www.versitron.com/blog/everything-you-should-know-about-ethernet-networks-and-media-converters.
- 26. NEZNÁMÝ. *History of TCP/IP* [Online]. Hosting Concepts B.V. d/b/a Registrar.eu, 2022-12. Dostupné také z: https://scos.training/history-of-tcp-ip.
- 27. NEZNÁMÝ. How Address Resolution Protocol (ARP) works [Online]. PDR, 2022-12. Dostupné také z: https://www.geeksforgeeks.org/how-address-resolution-protocol-arp-works/.
- 28. NEZNÁMÝ. *JSON Introduction* [Online]. Amazon Registrar, Inc., 2022-12. Dostupné také z: https://www.w3schools.com/js/js\_json\_intro.asp.
- 29. NEZNÁMÝ. Lekce 2 Sítě Ethernet a rozbočovače [Online]. REG-GRANSY, 2022-12. Dostupné také z: https://www.itnetwork.cz/site/zaklady/ethernet-a-rozbocovace.
- 30. NEZNÁMÝ. *MicroPython* [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://micropython.org/.
- 31. NEZNÁMÝ. Network layer, layer 3 [Online]. CSC CORPORATE DOMAINS, INC., 2022-12. Dostupné také z: https://www.ibm.com/docs/en/zos-basic-skills\?topic=review-network-layer-layer.
- 32. NEZNÁMÝ. *Pygame Front Page* [Online]. 2022-01. Dostupné také z: https://www.pygame.org/docs/index.html.
- 33. NEZNÁMÝ. python [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://www.python.org/.

- 34. NEZNÁMÝ. Raspberry Pi Pico W [Online]. 2022-01. Dostupné také z: https://rpishop.cz/raspberry-pi/5073-raspberry-pi-pico-w-5056561803173.html?gclid=CjwKCAiA2rOeBhAsEiwA2P17Q5QpM07nWs8WrEFbln8oufJodrfpwGwOqGUjZ6upFEUuFplzHtNhoCZ08QAvD\_BwE.
- 35. NEZNÁMÝ. *TCP/IP Model* [Online]. PDR, 2022-12. Dostupné také z: https://www.geeksforgeeks.org/tcp-ip-model/.
- 36. NEZNÁMÝ. Transmission Control Protocol (TCP) [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://www.khanacademy.org/computing/computers-and-internet/xcae6f4a7ff015e the-internet/xcae6f4a7ff015e7d: transporting-packets/a/transmission-control-protocol--tcp.
- 37. NEZNÁMÝ. *Transport Layer* [Online]. GoDaddy.com, LLC, 2022-12. Dostupné také z: https://www.techopedia.com/definition/9760/transport-layer.
- 38. NEZNÁMÝ. Transport Layer responsibilities [Online]. PDR, 2022-12. Dostupné také z: https://www.geeksforgeeks.org/transport-layer-responsibilities/.
- 39. NEZNÁMÝ. *Tříosý akcelerometr GY-291 s ADXL345 (I2C/SPI)* [Online]. 2023-01. Dostupné také z: https://www.laskakit.cz/triosy-akcelerometr-gy-291-s-adxl345--i2c-spi-/?gclid=CjwKCAiA2rOeBhAsEiwA2Pl7Q2u942NmPlDSNzk8lmmxEI\_wiynhJtxzSI1x4\_CssTHLgcXiFlj5dhoCL8oQAvD\_BwE.
- 40. NEZNÁMÝ. What Is a Network Node [Online]. PSI-USA, Inc. dba Domain Robot, 2022-12. Dostupné také z: https://www.solarwinds.com/resources/it-glossary/network-node.
- 41. NEZNÁMÝ. What is IP [Online]. PDR, 2022-12. Dostupné také z: https://www.javatpoint.com/ip.
- 42. NEZNÁMÝ. What is MTU (maximum transmission unit) [Online]. Cloudflare, Inc, 2022-12. Dostupné také z: https://www.cloudflare.com/en-gb/learning/network-layer/what-is-mtu/.
- 43. NEZNÁMÝ. What is TCP/IP [Online]. Safenames Ltd, 2022-12. Dostupné také z: https://www.bigcommerce.com/ecommerce-answers/what-is-tcp-ip/.
- 44. NEZNÁMÝ. What is the Internet Protocol [Online]. Cloudflare, Inc., 2022-12. Dostupné také z: https://www.cloudflare.com/en-gb/learning/network-layer/internet-protocol/.

- 45. NEZNÁMÝ. Working with JSON [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://developer.mozilla.org/en-US/docs/Learn/JavaScript/Objects/JSON.
- 46. PETERKA, Jiří. *Adresování v TCP/IP sítích II.* [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://www.earchiv.cz/a92/a235c110.php3.
- 47. PETERKA, Jiří. *Aplikační vrstva* [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://www.earchiv.cz/a92/a227c110.php3.
- 48. PETERKA, Jiří. *IP Internet Protocol* [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://www.earchiv.cz/anovinky/ai1843.php3.
- 49. PETERKA, Jiří. *Linková vrstva I.* [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://www.earchiv.cz/a92/a218c110.php3.
- 50. PETERKA, Jiří. *Prezentační vrstv* [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://www.earchiv.cz/a92/a226c110.php3.
- 51. PETERKA, Jiří. *Protokol TCP I.* [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://www.earchiv.cz/a93/a305c110.php3.
- 52. PETERKA, Jiří. *Protokoly TCP/IP II* [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://www.earchiv.cz/a98/a818k180.php3.
- 53. PETERKA, Jiří. *Relační vrstva* [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://www.earchiv.cz/a92/a225c110.php3.
- 54. PETERKA, Jiří. *Síťová vrstva I.* [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://www.earchiv.cz/a92/a221c110.php3.
- 55. PETERKA, Jiří. *Transportní vrstva* [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://www.earchiv.cz/a92/a224c110.php3.
- 56. PETERKA, Jiří. *Část XXIV: Wi-Fi* [Online]. 2022-12. Dostupné také z: https://www.earchiv.cz/b07/b0400001.php3.
- 57. PINTUSAINI. *History of TCP/IP* [Online]. GeeksForGeeks, 2022-06. Dostupné také z: https://www.geeksforgeeks.org/history-of-tcp-ip/.
- 58. PRERNAAJITGUPTA. *I2C Communication Protocol* [Online]. PDR, 2022-12. Dostupné také z: https://www.geeksforgeeks.org/i2c-communication-protocol/.

- 59. REY, California 90291 Information Sciences Institute University of Southern California 4676 Admiralty Way Marina del. *INTERNET PROTOCOL* [Online]. Information Sciences Institute University of Southern California, 1987-09. Dostupné také z: https://www.rfc-editor.org/rfc/rfc791.
- 60. REY, California 90291 Information Sciences Institute University of Southern California 4676 Admiralty Way Marina del. TRANSMISSION CONTROL PROTOCOL [Online]. Information Sciences Institute University of Southern California, 1981-09. Dostupné také z: https://www.rfc-editor.org/rfc/rfc793.
- 61. SHACKLETT, Mary E. *TCP/IP* [Online]. DNC Holdings, Inc, 2022-12. Dostupné také z: https://www.techtarget.com/searchnetworking/definition/TCP-IP.
- 62. TALKB1NARY. Presentation Layer [Online]. NAMECHEAP INC, 2022-12. Dostupné také z: https://osi-model.com/presentation-layer/.
- 63. TIŠNOVSKÝ, PAVEL. Komunikace po sériové sběrnici I2C [Online]. REG-INTERNET-CZ, 2022-12. Dostupné také z: https://www.root.cz/clanky/komunikace-po-seriove-sbernici-isup2supc/.
- 64. WEINBERG, Neal. DHCP defined and how it works [Online]. MarkMonitor, Inc., 2022-12. Dostupné také z: https://www.networkworld.com/article/3299438/dhcpdefined-and-how-it-works.html.
- 65. WRIGHT, Gavin. ARPANET [Online]. DNC Holdings, Inc, 2022-12. Dostupné také z: https://www.techtarget.com/searchnetworking/definition/ARPANET#:~: text=TheU.S.AdvancedResearchProjects,foracademicandresearchpurposes..

## Seznam obrázků

1.1	sekvenční diagram protokolu	13
1.2	Raspberry Pi Pico W	15
1.3	Tříosý akcelerometr GY-291 s ADXL345	16
1.4	blokový diagram serveru	20
1.5	blokový diagram clienta	22
1.6	blokový diagram videohry	25

# Přílohy

#### A Zdrojový kód serveru

```
1
2
3 import socket
4 import network
5 from machine import Pin, I2C, SoftI2C
6 import ADXL345 # https://github.com/DFRobot/micropython-dflib/
     tree/master/ADXL345
7 from json import dumps
9 | PORT = 8880
10 \mid HOST = "0.0.0.0"
11
12
13 def do_connect(ssid, password):
14
      import network
      wlan = network.WLAN(network.STA_IF)
15
      wlan.active(True)
16
      if not wlan.isconnected():
17
           print('Connecting to network...')
18
19
           wlan.connect(ssid, password)
20
           while not wlan.isconnected():
21
               pass
      print(f'Network config: {wlan.ifconfig()}')
22
23
24
25 if
     __name__ == '__main__':
      do_connect("SSID", "password")
26
27
      i2c = SoftI2C(scl=Pin(17), sda=Pin(16), freq=10000)
      adx = ADXL345.ADXL345(i2c)
28
      soc = socket.socket(socket.AF_INET, socket.SOCK_STREAM)
29
30
      soc.setsockopt(socket.SOL_SOCKET, socket.SO_REUSEADDR, 1)
      soc.bind((HOST, PORT))
31
32
      soc.listen(100)
33
      while True:
34
           print("wating for request")
35
           conn, address = soc.accept()
```

```
36
           while True:
37
               data = conn.recv(2048)
               data = data.decode("utf-8")
38
               if data == None:
39
                    conn.close()
40
41
                    soc.setsockopt(socket.SOL_SOCKET, socket.
                      SO_REUSEADDR, 1)
42
                   break
43
               if data == "send":
44
                   x = adx.xValue
45
                   y = adx.yValue
46
                   z = adx.zValue
                    data = dumps((x, y, z))
47
                    conn.sendall(data.encode("utf-8"))
48
49
               elif data == "close":
                   print("close")
50
51
                    conn.close()
52
                    soc.setsockopt(socket.SOL_SOCKET, socket.
                      SO_REUSEADDR, 1)
53
                    break
```

Zdrojový kód A.1: server.py

### B Zdrojový kód clienta

```
2 import socket
3 from json import loads
5 | PORT = 8880
6 \mid HOST = "0.0.0.0"
9 def client(queue):
      s = socket.socket(socket.AF_INET, socket.SOCK_STREAM)
10
11
      s.connect((IP, PORT))
12
      while True:
13
         print("Sending")
          while True:
14
15
             msg = "send"
             s.sendall(msg.encode("utf-8"))
16
17
             try:
18
                 data = s.recv(1024)
19
             except socket.error:
20
                 print("Connection lost")
21
                 continue
             data = data.decode("utf-8")
22
23
             data = loads(data)
24
             queue.put(data)
```

Zdrojový kód B.1: client.py

#### C Zdrojový kód videohry

```
1 """
2 author = Alex Olivier Michaud
3 This is the main file of the game, it is used to start the game
     , show the score and exit the game.
4 The game is a space shooter like, where you have to avoid the
    asteroids
5 to navigate the ship it uses an accelerometer, connected to a
     raspberry pi
6 """
7 # TODO: reunite the language of the code to english
8 import pygame
9 from sys import exit
10 from random import randint, uniform
11 from multiprocessing import Process, Queue
12 from client import client
13 import sqlite3
14
15 # Global variables for window size
16 H = 800
17 | W = 1000
18
19 def score (queue):
2.0
21
       This function is used to show the score in the menu of the
         game
22
       :param queue: the main queue of the game to share resources
23
       :return: None
       \Pi_{i}\Pi_{j}\Pi_{j}
24
25
       global H, W
26
       pygame.init()
27
       screen = pygame.display.set_mode((W, H))
28
       # pygame.image.load("menu.png")
29
       myFont = pygame.font.Font("8-BIT WONDER.ttf", 30)
30
      pygame.display.update()
31
       # database of score
       conn = sqlite3.connect('score.db')
32
```

```
c = conn.cursor()
33
      c.execute("CREATE TABLE IF NOT EXISTS score (score integer)
34
      c.execute("""SELECT MAX(score) FROM score""")
35
      data = c.fetchone()
36
37
      print(data)
38
      conn.close()
39
      if data[0] is None:
40
           data = 0
      run = True
41
42
       while run:
           screen.blit(pygame.image.load("img/menu.png"), (-10,
43
              -90))
44
           # create text
45
           text_1 = myFont.render("Best Score", True, (0, 0, 0))
46
           text_2 = myFont.render("Return", True, (0, 0, 0))
47
           text_score = myFont.render(str(data[0]), True, (0, 0,
              0))
48
           # Creating text rectangles
49
           text_1_rect = text_1.get_rect(midtop=(W / 2, 300))
           text_2_rect = text_2.get_rect(midtop=(W / 2, 400))
50
51
           text_score_rect = text_score.get_rect(midtop=(W / 2,
              350))
           # blit text
52
           screen.blit(text_1, text_1_rect)
53
           screen.blit(text_2, text_2_rect)
54
           screen.blit(text_score, text_score_rect)
55
56
           for event in pygame.event.get():
57
               if event.type == pygame.QUIT:
                   run = False
58
59
                   queue.put("exit")
                   exit()
60
61
               if event.type == pygame.MOUSEBUTTONDOWN:
                   if text_2_rect.collidepoint(event.pos):
62
63
                        run = False
64
                        main_menu(queue)
65
           pygame.display.flip()
66
      return
67
68
69
  def main_menu(queue):
70
71
      This function is used to show the main menu of the game,
         which is used to start the game,
72
       show the score and exit the game
73
       :param queue: the main queue of the game to share resources
74
       :return: None
       0.00
75
76
      global H, W
```

```
77
       pygame.init()
78
       screen = pygame.display.set_mode((W, H))
79
       # font is from https://www.dafont.com/8bit-wonder.font
       myFont = pygame.font.Font("8-BIT WONDER.ttf", 30)
80
       pygame.display.update()
81
82
       run = True
83
       while run:
84
            # the queue is used here, because the client is always
              running, so if you restart the game,
85
            # the spaceship would otherwise move in a random
              direction, so if you empty the queue,
            # the spaceship will not move, until you move it, and
86
              the [0,0,0] is
87
            # here, so you will start the game with the spaceship
              in the middle of the screen
88
            queue.get()
89
            if queue.empty():
                queue.put([0, 0, 0])
90
91
            # create background
92
            screen.blit(pygame.image.load("img/menu.png"), (-10,
               -90))
93
            # create text
            text_1 = myFont.render("Avoid Asteroids", True, (0, 0,
94
              0))
            text_2 = myFont.render("Press tab to start", True, (0,
95
            text_3 = myFont.render("Check the score", True, (0, 0,
96
              0))
            # Creating text rectangles
97
            text_1_rect = text_1.get_rect(midtop=(W / 2, 300))
98
            text_2_rect = text_2.get_rect(midtop=(W / 2, 350))
99
            text_3_rect = text_3.get_rect(midtop=(W / 2, 400))
100
101
            # blit text
            screen.blit(text_1, text_1_rect)
102
103
            screen.blit(text_2, text_2_rect)
104
            screen.blit(text_3, text_3_rect)
105
            for event in pygame.event.get():
106
                if event.type == pygame.QUIT:
                    run = False
107
108
                    queue.put("exit")
                    exit()
109
110
                if event.type == pygame.KEYDOWN:
111
                    if event.key == pygame.K_SPACE:
                        run = False
112
                        App (queue)
113
                if event.type == pygame.MOUSEBUTTONDOWN:
114
115
                    if text_2_rect.collidepoint(event.pos):
                        run = False
116
117
                        App (queue)
```

```
118
                     if text_3_rect.collidepoint(event.pos):
119
                         run = False
120
                         score (queue)
121
            pygame.display.flip()
122
123
124 def App (queue):
125
126
       This function is used to show the game, and to control the
          game
127
        :param queue:
128
        :return:
        \Pi_{i}\Pi_{j}\Pi_{j}
129
130
       global H, W
131
       pygame.init()
132
        screen = pygame.display.set_mode((W, H))
133
       pygame.display.set_caption("Space Invaders")
134
        clock = pygame.time.Clock()
       font = pygame.font.SysFont("Arial", 30)
135
136
137
       # import images
138
       sky_surface = pygame.image.load("img/l.png")
139
        ship = pygame.image.load("img/ship.png").convert_alpha()
140
       meteorite = pygame.image.load("img/meteorite.png").
           convert_alpha()
       meteorite_2 = pygame.image.load("img/meteorite_2.png").
141
           convert_alpha()
        coin = pygame.image.load("img/coin.png").convert_alpha()
142
143
       heart = pygame.image.load("img/heart_for_game.png").
           convert_alpha()
        dead_heart = pygame.image.load("img/die_heart_game.png").
144
           convert_alpha()
145
146
       # scale images
       ship = pygame.transform.scale(ship, (90, 90))
147
148
       meteorite = pygame.transform.scale(meteorite, (90, 90))
       meteorite_2 = pygame.transform.scale(meteorite_2, (90, 90))
149
150
        coin = pygame.transform.scale(coin, (90, 90))
       heart = pygame.transform.scale(heart, (50, 50))
151
152
       dead_heart = pygame.transform.scale(dead_heart, (50, 50))
153
154
       # coordinates
155
       ship_x = 450
156
       meteorite_x = randint(0, 1000)
       meteorite_y = 0
157
       meteorite_x_2 = randint(0, 1000)
158
159
       meteorite_y_2 = 0
       coin_x = randint(0, 1000)
160
        coin_y = 0
161
```

```
162
163
       # rectangles
       ship_rect = ship.get_rect(midbottom=(ship_x, 800))
164
       meteorite_rect = meteorite.get_rect(midbottom=(meteorite_x,
165
           meteorite_y))
166
       meteorite_rect_2 = meteorite_2.get_rect(midbottom=(
          meteorite_x_2, meteorite_y_2))
167
        coin_rect = coin.get_rect(midbottom=(coin_x, coin_y))
168
        sky_surface_rect = sky_surface.get_rect(topleft=(0, 0))
169
       heart_rect = heart.get_rect(topright=(W, 0))
170
       heart_rect_2 = heart.get_rect(topright=(W - 50, 0))
       heart_rect_3 = heart.get_rect(topright=(W - 100, 0))
171
172
       dead_heart_rect = dead_heart.get_rect(topright=(W, 0))
173
       dead_heart_rect_2 = dead_heart.get_rect(topright=(W - 50,
          0))
174
        dead_heart_rect_3 = dead_heart.get_rect(topright=(W - 100,
          0))
175
176
       # speed
177
        ship\_speed = 0
178
       meteorite_speed = 5
179
       meteorite_speed_2 = 5
       coin\_speed = 5
180
181
       # speed in y
182
       meteorite\_speed\_y = 0
183
       meteorite_speed_y_2 = 0
184
        coin_speed_y = 0
185
186
       # number of coins
        coins = 0
187
       # number of lives
188
       lives = 3
189
190
191
       # text for coins
        coins_text = font.render(f"Coins: {coins}", True, (255,
192
          255, 255))
193
194
       # previous position
195
        old_position = 0
196
197
       run = True
198
        while run:
199
            for event in pygame.event.get():
200
                if event.type == pygame.QUIT:
                    queue.put("exit")
201
202
                    pygame.quit()
203
                    exit()
204
205
            # spawning objects
```

```
206
            screen.blit(sky_surface, (0, 0))
207
            screen.blit(ship, ship_rect)
208
            screen.blit(meteorite, meteorite_rect)
            screen.blit(meteorite_2, meteorite_rect_2)
209
            screen.blit(coin, coin_rect)
210
211
            screen.blit(coins_text, (10, 10))
212
            screen.blit(heart, heart_rect)
213
            screen.blit(heart, heart_rect_2)
214
            screen.blit(heart, heart_rect_3)
215
            # checking the number of lives and spawning dead hearts
216
                if needed
217
            if lives == 2:
218
                screen.blit(dead_heart, dead_heart_rect)
219
            if lives == 1:
                screen.blit(dead_heart, dead_heart_rect)
220
221
                screen.blit(dead_heart, dead_heart_rect_2)
222
            if lives == 0:
223
                screen.blit(dead_heart, dead_heart_rect)
224
                screen.blit(dead_heart, dead_heart_rect_2)
225
                screen.blit(dead_heart, dead_heart_rect_3)
226
                # updating the number of score in the database
227
                conn = sqlite3.connect("score.db")
                cursor = conn.cursor()
228
                cursor.execute("CREATE TABLE IF NOT EXISTS score (
229
                   score integer)")
230
                cursor.execute("INSERT INTO score VALUES (?)", (
                   coins,))
231
                conn.commit()
                conn.close()
232
                run = False
233
                ###game over###
234
235
                main_menu(queue)
236
237
            if queue.empty() is False:
238
                data = queue.get()
239
                print(data)
240
                if ship_rect.left > W: # if the ship is out of the
                    screen
                    ship_speed -= 2
241
242
                elif ship_rect.left < 0: # if the ship is out of</pre>
                   the screen
243
                    ship\_speed += 2
                elif data[2] > 0:
244
245
                    ship_speed += 0.01 * data[2] # linear function
                        to represent the speed of the ship
246
                elif data[2] <= 0:</pre>
247
                    ship\_speed += 0.01 * data[2]
248
```

```
249
           # TODO: make the ship movement more smooth
250
           if 0 <= ship_rect.left + ship_speed <= W - 90: # if</pre>
              the ship is in the screen
251
                ship_rect.left += ship_speed
                if old_position < 0 < ship_speed: # better</pre>
252
                  movement, if the ship is moving to the right
                    # it resets the speed, thus making the movement
253
                        smoother
254
                    ship_speed -= ship_speed
255
               elif old_position > 0 > ship_speed: # same as
                  above but for the left
                    ship_speed += ship_speed
256
257
                if ship_speed > 200: # if the speed is too high,
                  it resets it
258
                    ship_speed -= 100
259
           else:
260
                ship\_speed = 0
261
262
           # moving objects, random sleep, random spawn, random
263
           if sky_surface_rect.colliderect(meteorite_rect) is
              False:
                if meteorite_rect.left == 0:
264
                                               # if its 0 I would
                  get a division by 0 error
                    meteorite_rect.left = 1
265
               meteorite_speed_y = uniform(-1 * (1000 /
266
                  meteorite_rect.left), 1000 / (
                        1000 - meteorite_rect.left)) # linear
267
                           function to represent the direction of
                           the meteorite
268
                meteorite_speed = randint(3, 10) # random speed in
269
               meteorite_rect.top = 0 # respawn the meteorite at
                  the top of the screen
270
271
           if sky_surface_rect.colliderect(meteorite_rect_2) is
              False:
272
                if meteorite_rect_2.left == 0: # if its 0 I would
                  get a division by 0 error
273
                    meteorite_rect_2.left = 1
               meteorite_speed_y_2 = uniform(-1 * (1000 /
274
                  meteorite_rect_2.left), 1000 / (
275
                        1000 - meteorite_rect_2.left)) # linear
                           function to represent the direction of
                           the meteorite
               meteorite_speed_2 = randint(3, 10) # random speed
276
                  in x
277
                meteorite_rect_2.top = 0 # respawn the meteorite
                  at the top of the screen
```

```
278
279
            if sky_surface_rect.colliderect(coin_rect) is False:
                if coin_rect.left == 0: # if its 0 I would get a
280
                   division by 0 error
                    coin_rect.left = 1
281
282
                coin_speed_y = uniform(-1 * (1000 / coin_rect.left)
                   , 1000 / (
283
                        1000 - coin_rect.left)) # linear function
                           to represent the direction of the
                           meteorite
                coin_speed = randint(3, 10) # random speed in x
284
                coin_rect.top = 0 # respawn the meteorite at the
285
                   top of the screen
286
2.87
           # moving objects
288
            meteorite_rect.top += meteorite_speed
289
            meteorite_rect_2.top += meteorite_speed_2
290
            coin_rect.top += coin_speed
291
           # moving objects in y. m,
292
            meteorite_rect.left += meteorite_speed_y
           meteorite_rect_2.left += meteorite_speed_y_2
293
294
            coin_rect.left += coin_speed_y
295
296
           # collisions with the ship, if the ship collides with
              the meteorite, it loses a life
           # if the ship collides with the coin, it gets a coin
297
              and updates the score
298
            if meteorite_rect.colliderect(ship_rect):
299
                lives -= 1
300
                meteorite_rect.top = 0
301
            if meteorite_rect_2.colliderect(ship_rect):
302
303
                lives -= 1
304
                meteorite_rect_2.top = 0
305
306
            if coin_rect.colliderect(ship_rect):
307
                coins += 1
                coins_text = font.render(f"Coins: {coins}", True,
308
                   (255, 255, 255))
309
                coin_rect.top = 0
310
311
           pygame.display.update()
312
           clock.tick(60)
313
314
315 if __name__ == "__main__":
316
       queue = Queue() # object to communicate between the
          processes,
       # the queue is used for the data from the accelerometer the
317
```

```
format is [x, y, z]
318
       menu_proc = Process(target=main_menu, args=(
319
           queue,)) # process for the menu, it interacts with the
               functions App() and Score(),
       # so these processes are not needed
320
       client_proc = Process(target=client, args=(
321
           queue,)) # process for the accelerometer, it sends the
322
               data to the queue,
323
       # it is imported from the client.py file
324
       client_proc.start()
325
       menu_proc.start()
326
       client_proc.join()
       menu_proc.join()
327
328
       ##TODO: if the process menu_proc is closed, the client_proc
           processes should be closed too
```

Zdrojový kód C.1: hra.py